

※以下の内容を記入し、**走行日から5日以内**に、メールにて事務局( challenge@rt-tsukubajp )までお送り下さい。  
この情報は、つくばチャレンジ 2018 ホームページで共有します。

## つくばチャレンジ 走行実験の内容および結果レポート

つくばチャレンジ 2018 第1回実験走行 2018/06/30 (土)

ロボット No.: 1803

ロボット名: Harou-v I

チーム名: YamaneLab

記載責任者: 山根 健

### 1 実験の目的(特に準備したことがあれば、それもお書き下さい。)

課題コース全体においてマニュアル走行を行い、環境情報を取得するとともに、段差など走行する環境を確認する。

### 2 実験の具体的内容と成果

#### 2.1 実験の具体的内容

確認走行区間において、時間を変えて5回、コース全体を1回、研究学園駅前公園内だけを1回、マニュアル走行して、環境情報を取得した。また、段差の高さを中心に走行する路面について確認した。

#### 2.2 実験成果

我々にとっては確認走行区間における自律走行が難しいことが明らかになった。例えば、測域センサを用いて形状特徴が取れにくいこと、走行面が水平ではないこと、走行する道幅が狭い部分があること、タイルの隙間から芝・雑草が盛り上がり生えていることなどに対応する必要があることがわかった。

### 3 自律走行実験を行ったチームは以下にもお答え下さい。

#### 3.1 自律走行の内容

#### 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

#### 3.3 残された課題

#### 3.4 失敗した理由

#### 3.5 確認走行を行った場合は、その記録

#### 3.6 記録走行を行った場合は、その記録

### 4. 運営側、実行委員へのコメントや質問等があればお書き下さい。

有意義な実験ができました。ありがとうございました。