

※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-tsukuba.jp )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2回実験走行 2018/8/4(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。)

第1回実験走行会のデータで作成した環境地図などを用いて、確認走行区間における自律走行を確認する。

### 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自律走行を行った。

#### 2.2 実験成果

スタートから160~190m地点までの走行を確認できた。しかし、道幅が比較的に狭い場所で芝生エリアにショートカットするなどして脱輪した。

### 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

スタート地点(右側のみ)から6回、確認走行区間における自律走行を確認した。

#### 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

スタートから190m地点まで走行できることを確認した。

#### 3.3 残された課題

我々には多くの課題が残されている。特に、確認走行区間の走破を当面の目標とすると、狭い場所で確実に走行するために工夫が必要である(ウェイポイント間の距離を調整するなどを検討している)。

#### 3.4 失敗した理由

道幅の狭い場所においてウェイポイントを飛ばしてショートカットすることが頻発して、最終的に芝生エリアに入り込んでスリップした。段差検知などの路面状況認識機能によって芝生エリアに入り込まない工夫をしているがうまく機能していない。

#### 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。

大変暑い中ありがとうございました。