

※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.: 1808

ロボット名: 天空のメリー

チーム名: 迷える子羊クエストIV

記載責任者: 松本 匡史

### 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。)

- ・2D Localization の測位精度確認
- ・カメラ画像による走行可能領域の抽出テスト
- ・ウェイポイント位置の調整

### 2 実験の具体的内容と成果

#### 2.1 実験の具体的内容

- ・トライアルコースから信号機前までの区間を自律走行
- ・リアルタイムで走行可能領域の抽出を行い、各環境で路面が認識できる事を確認
- ・事前に生成したウェイポイントを用いてロボットを自律走行させ、走行軌跡をもとにウェイポイントの微調整を行う

#### 2.2 実験成果

- ・トライアルコースの安定した走行を確認
- ・走行可能領域の抽出にてリアルタイムで芝生と道路の切り分けが出来る事を確認

### 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

- ・設定したウェイポイントをもとに、障害物を回避しつつ走行

#### 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

- ・トライアルコースから信号機前まで走行

#### 3.3 残された課題

- ・自己位置認識や走行可能領域の抽出、信号認識など負荷が高い処理が多いため、ロボットに搭載されている計算リソースが足りなくなってしまう。

#### 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。