

※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 2018/08/04 ( 土 )

ロボット No.: 1811

ロボット名: strayder

チーム名: 日本工業大学 石川研究室

記載責任者: 市埜 知也

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。)

コース全体の地図生成

確認走行区間での自律移動走行

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

手動操作での rosbag データ及び waypoint の作成

作成した waypoint を用いた確認走行区間の自律走行

2.2 実験成果

コース全体の rosbag データの作成は途中の暑さ指数の規定超えによる公園区間の走行が不可になったため不十分となってしまった。

確認走行区間での自律走行は、他のチームのロボットが近くを走行している場合ではまだ不安を残す結果となったが、区間内の完走を確認できた。

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

確認走行区間内での自律走行。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

確認走行区間内を完走できたが、市役所前での細い道で走行に不安が見られた。

3.3 残された課題

チャックポイントを問わずのコース全体の自律走行

信号を認識しての横断歩道の自律走行

3.4 失敗した理由

作成した waypoint の位置が悪く、経路脇にある物体を障害物を認識してしまったと考えられる

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。