

※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 回実験走行 2018/ 10/ 13 ( Sat )

ロボット No.: 1829-02

ロボット名: Orange B3 2018

チーム名: ARL

記載責任者: 滝沢 大輔

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。)

確認走行区間の走行, 一時停止の確認

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

LiDAR 以外の装置を実装できていないので, マップを取って Waypoint の配置を徹底して行うようにする.

2.2 実験成果

自律走行を行うところまで実行できた.

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

Waypoints Navigation による自律移動

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

確認走行終わりまで

3.3 残された課題

残りのコース区間の走行を行ってみる.

3.4 失敗した理由

なし

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

達成

3.6 記録走行を行った場合は、その記録

なし

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。