

※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/ 14( Sun )

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。)  
確認走行区間の完走, 区間外のマップ作成と走行
- 2 実験の具体的内容と成果
  - 2.1 実験の具体的内容  
確認走行区間から公園に入る手前の交差点までのマップをとり, そこまで自律走行を行う。
  - 2.2 実験成果  
自律走行を行うところまで実行できた。しかし, Waypoint の更新カウントのずれや Waypoint 配置の調整が必要になったので, 次回までに記録したデータファイルを調べて原因を調査, 改善する。
- 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  
Waypoint 追従による自律移動
  - 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)  
研究学院駅南口交差点の横断歩道まで
  - 3.3 残された課題  
カメラやマイクを実装し, 横断歩道の自律移動実現. Gyro Scope を利用し, Map をより精密に作成出来るようにする
  - 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  
なし
  - 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。