

※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-tsukubajp )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 6 回実験走行 2018/ 11/ 4( 日 )

ロボット No.: 1803

ロボット名: Harou-v I

チーム名: YamaneLab

記載責任者: 三品晟瑠

- 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。)  
コース全体の自律走行能力を検証する。  
そのために、左右スタートへの対応と公園内の WP の修正を行った。
- 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、公園内の自律走行を行った。
  - 2.2 実験結果
    - ・一度ではあるが、ゴールまでの自律走行を確認した。
- 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
    - ・確認走行区間の自律走行。
    - ・公園内の自律走行。
  - 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)
    - ・自律走行でスタートからゴールまで走破することができた。
    - 残された課題
      - ・公園内の自律走行自体には大きな問題はなかったが、全体的には、自己位置推定の精度が悪く、確認走行区間から横断歩道までの自律走行に確実性がない。
  - 3.3 失敗した理由
    - ・横断歩道途中で自己位置をロストし、渡り切ったところで走行不能になってしまった。
    - ・1 つ目の横断歩道を渡り切った後、点字ブロックで小さなスリップし方向が大きくずれ、二番目の停止線で停止不能に陥った。
    - ・確認走行区間内、1 つ目と 2 つ目の建物の間でスリップし、リタイアしてしまった。
  - 3.4 確認走行を行った場合は、その記録
  - 3.5 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。  
寒く小雨も降る中での実験でしたが、良い実験ができ次につながる結果を得られることができました。ありがとうございました。