

※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 6 回実験走行 2018/ 11/ 4(日)

ロボット No.: 18 19-2

ロボット名: TITANIC rev.2

チーム名: 関西学院大・東海大・東洋大合同チーム(2)

記載責任者: 角田 絵未

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。)

公園のマップ作製

エンコーダ, 3DURG の配線確認

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・確認走行の停止線から信号までのマップ生成.
- ・信号から公園のマップ生成.
- ・確認走行エリアの自律走行.

2.2 実験成果

- ・確認走行の停止線から信号までのマップ作製.

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

- ・走行区間の地図を作成し, 走行経路を作成した地図上に置き, ロボットが走行経路をたどることにより自律走行を行う.

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

- ・スタートから 5m まで走行し, コース外に飛び出した.

3.3 残された課題

- ・確実にスタートから確認走行の停止線まで自律走行すること.

3.4 失敗した理由

- ・3DURG のレーザデータが突然取得できないエラーが発生したため.

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。