

※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 8 回実験走行 2018/ 11/ 10 ( 土 )

ロボット No.: 1845

ロボット名: A.V.A.Y.O. - A New Hope-

チーム名: 大阪大学 みらいロボットユニオン 2018

記載責任者: 倉鋪 圭太

- 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。)
  - a) 本走行に向けた地図作成用のデータを取得する。
  - b) 全方位カメラを用いた経路追従制御, および画像による地点認識により自律走行を行う。
- 2 実験の具体的内容と成果
  - 2.1 実験の具体的内容
    - a) スタート地点(右・左それぞれ)より各種センサを動作させた状態で手動走行を行った。
    - b) 市役所内の各地点にて自律走行を行い, 動作確認を行った。
  - 2.2 実験成果
    - a) 所望のデータを得た。
    - b) ある程度の動作を確認したが, 地点認識についてはこれまでにない晴天のため失敗する場面があった。
- 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
    - 2.1 b) に同じ。
  - 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)
    - 2.2 b) に同じ。
  - 3.3 残された課題  
走行路検出の安定化。  
地点認識については, 晴天時への対応。
  - 3.4 失敗した理由  
地点認識の学習サンプルに晴天時のデータが不足していたため。
  - 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。