

※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 本走行 2018/ 11/11(日)

ロボット No.: 1804

ロボット名:ことぶき 2

チーム名: 芝浦工業大学機械制御工学研究室

記載責任者: 和田一志

### [ 1 ] 本走行前後の実験走行について

#### 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。)

目的:課題コース完走に向けてウェイポイント、停止位置の確認。

人が実験走行日に比べ多かったため障害物回避等の挙動の確認。

準備:ウェイポイント、停止位置を事前に準備した。

#### 2 実験の具体的内容と成果

##### 2.1 実験の具体的内容

課題コース(市役所+公園1周)の自律走行。

##### 2.2 実験成果

ゴール手前で人がたくさん集まってしまう走行不能となってしまった。

### [ 2 ] 本走行について

#### 1 設定した目標

課題コース(市役所+公園1周)の完走。(マイルストーン 3 の達成)

#### 2 本走行の結果

折り返し地点を通過しチェックポイント 26 番付近まで走行した。

#### 3 どこまで目的が達成されたか

マイルストーン 2 まで達成できた。

#### 4 失敗した場合は、その理由として考えられること

センサの接続が切れてしまい自己位置推定を行うことができなかった。

### [ 3 ] 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。