

※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.: 1808

ロボット名: 天空のメリー

チーム名: 迷える子羊クエストIV

記載責任者: 松本 匡史

- 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。)
  - ・コース全域にて探索対象を探しつつ自立走行を安定して行うことを目指す。
- 2 実験の具体的内容と成果
  - 2.1 実験の具体的内容
    - ・信号機認識、チェックポイント通過、人探索の課題クリアを目指しつつコース全域を自立走行させる。
  - 2.2 実験成果
    - ・信号機を自立走行で通過
    - ・チェックポイントを2つ通過
    - ・探索対象を2人発見
- 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
    - ・区役所入り口からスタートして、すべての課題をクリアしつつゴールすることを目指す。
  - 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)
    - ・区役所入り口から2つ目のチェックポイントまでを走行した。
  - 3.3 残された課題
    - ・探索対象を発見して近づく事は安定してできたが、元の経路に復帰する時に道の外に出てしまった。
  - 3.4 失敗した理由
    - ・探索対象を回避する経路計画を、探索対象の後ろに引いてしまったためであると考えられる。探索対象に近づいた後、元の経路に復帰しようとする時にロボットは探索対象を避けるよう経路を算出する。この時に探索対象の後ろに経路を引いてしまうと、探索対象は道の端にいるためロボットは道からはみ出して芝生に落ちる事がある。
  - 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  
区役所入り口から2つ目のチェックポイントまでを走行した。探索対象は2人発見した。  
走行順序を下記に示す。  
確認コース → 信号(自立横断) → チェックポイント6 → 探索対象発見 → チェックポイント 29 → 探索対象発見 → 芝生に落ちてスタック
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。