

※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.: 1829-02

ロボット名: Orange B3 2018

チーム名: ARL

記載責任者 滝沢: 大輔

### [ 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: 設定コースの走行、完走

準備: マップの作製、プログラムの改変など

#### 2 実験の具体的内容と成果

##### 2.1 実験の具体的内容

基本的には公園前交差点までの完走を目指す。

##### 2.2 実験成果

確認走行区間、公園前交差点の通過、公園侵入後 150m ほどの地点まで走る事ができた。

### [ 2 ] 本走行について

#### 1 設定した目標

一先ず公園手前の交差点まで完走、与力があれば公園内も走行する。

#### 2 本走行の結果

確認走行区間内 190m 地点で他チームのロボットと接触後コースアウト、段差でスタックして復帰できずに終了。

#### 3 どこまで目的が達成されたか

目標の 1/3 程。

#### 4 失敗した場合は、その理由として考えられること

他チームのロボットが近距離に居た際の挙動をあまり考えられて居なかった。スタックした時の復帰手段を持っていなかった。LIDAR の搭載位置、個数にも問題があると思われる。

### [ 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。