

※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.: 1848

ロボット名: KIT-C5

チーム名: CIR-KIT A

記載責任者: 田中 大揮

### [ 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: 3次元測域センサを用いた自律走行の動作確認・パラメータ調整

準備: 確認走行区間の環境データの取得と環境地図・ウェイポイント(通過点)の作成

#### 2 実験の具体的内容と成果

##### 2.1 実験の具体的内容

スタックした状態から復帰動作をする予定だったが  
モータの不調によりその動作を継続することができなくなった。

##### 2.2 実験成果

本走行に向けたパラメータ調整および起動方法の簡略化が終了した。

### [ 2 ] 本走行について

#### 1 設定した目標

3次元測域センサを用いた自律走行で確認走行区間を走破する。

#### 2 本走行の結果

スタートラインから90メートルの地点で走行不可能と判断され  
オペレータが緊急停止スイッチで走行を中止させた。

#### 3 どこまで目的が達成されたか

3次元測域センサでの自己位置推定および障害物の検知をしながら  
確認走行区間の3分の1程度まで自律走行をすることができた。

#### 4 失敗した場合は、その理由として考えられること

- センサの死角に障害物が侵入したことにより  
経路生成ができなくなった。
- スタックした状態から復帰動作をする予定だったが  
モータの不調によりその動作を継続することができなくなった。

※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。

[ 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。

つくばチャレンジ実行委員ならびに関係者の方々には

このような貴重な実験の機会を与えていただき、大変感謝いたしております。

来年度もよろしくお願い致します。