

※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.: 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えるか確認する
  - ・チェックポイント24付近の waypoint を修正したため自立走行して確認
- 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
    - ・ロボットのタイヤがパンクしたため一時的に走行不能になった
    - 空気入れの気圧ゲージが故障していたため、空気を入れすぎた可能性がある事がわかった
- 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
    - ・区役所入り口から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番目の停止線までを走行
  - 3.3 残された課題
    - ・記録走行で停止線で止まらずにそのまま走り抜けてしまう問題が発生した
  - 3.4 失敗した理由
    - ・停止線前では waypoint に向かって一直線に走行するモードを作成して動作させていたが、自己位置のブレなど何らかの問題で waypoint に到達できなかった場合に永遠に直線し続ける問題があった。
  - 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番目の停止線までを走行
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。