

※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 6 回実験走行 2018/ 11 / 4 ( 日 )

ロボット No.: 1845

ロボット名: A.V.A.Y.O. -A New Hope-

チーム名: 大阪大学 みらいロボットユニオン 2018

記載責任者: 倉鋪 圭太

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。)

全方位カメラを用いた自律走行の実験を行う。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

コース上の各箇所ですべて全方位カメラを用いた自律走行の実験を行った。

2.2 実験成果

走行路検出アルゴリズムが十分に機能せず、走行に失敗した。

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

2.1 に同じ。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

2.2 に同じ。

3.3 残された課題

全方位画像からの走行路検出の安定化をはかる。また、ロボットの制御プログラムとの連携を図る。

3.4 失敗した理由

走行路の検出が不十分であり、また、制御入力の演算式にバグがあった。

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

実施しなかった。

3.6 記録走行を行った場合は、その記録

実施しなかった。

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。