

※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5回実験走行 2018/11/9(土)

ロボット No.: 1857-1

ロボット名: Auk I

チーム名: 明治大学 MORIOKA LAB.

記載責任者: 古谷 琢海

### 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。)

- ・記録走行
- ・公園内の地図作成
- ・公園内のウェイポイント作成

### 2 実験の具体的内容と成果

#### 2.1 実験の具体的内容

- ・確認走行区間の自立走行
- ・公園内のルート変更による地図とウェイポイントの作成

#### 2.2 実験成果

- ・信号まで自立走行達成
- ・公園内の地図とウェイポイント作成完了

### 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

- ・確認走行区間の自律走行
- ・記録走行

#### 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

信号まで自立走行達成

#### 3.3 残された課題

確認走行区間の自立走行繰り返し  
3次元センサの実装

#### 3.4 失敗した理由

記録走行のスタートは順調であったが前方のロボットと衝突してしまい、失敗

#### 3.5 確認走行を行った場合は、その記録

なし

#### 3.6 記録走行を行った場合は、その記録

スタートから30m付近

※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。

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。

特になし