※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 2016 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 2016　第　1　回実験走行　2016/　7　/　9　（　土　）

ロボット No.:　1623-1　　ロボット名：Canberry　2016

チーム名：千葉大学　知能機械システム研究室　　記載責任者：井関　統

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。）

・地図作成，ログデータの取得および自律走行実験

・横断歩道，歩行者用信号の画像取得　　・探索エリアの情報取得

2　実験の具体的内容と成果

2.1　実験の具体的内容

・手押し走行による走行用地図の作成・ログデータの取得(トライアル区間＆建物内)

・自律走行実験(トライアル区間＆建物内)

・ロボット搭載のカメラによる横断歩道，歩行者用信号の撮影

2.2　実験成果

・走行用地図およびログデータの取得

・確認走行完走，建物内の自律走行成功

・ロボット待機地点～横断地点間での画像取得

・探索エリア内にて探索対象のカメラ画像取得

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

・トライアル区間の自律走行(4 回)

・建物内の自律走行(2 回)

3.2　自律走行の結果（どこまで走れたか等）

・トライアル区間

(1)1,2 回目はスタート直後から障害物が無くてもロボットが減速，停止を繰り返す挙動を示し，教示経路から外れたため走行中止.

(2)3 回目は外付けのミラー部を清掃することで上記の挙動は無くなったが，最初の左折後に経路上の枝を踏みジャイロのセンサ情報取得エラーにより走行中止.

(3)4 回目は完走．上記の現象は発生せず.

・建物内

教示経路の選択ミスにより 2 回の自律走行のうち 1 回目は走行失敗．2 回目は入口から出口までの走行成功

3.3　残された課題

・走行前にエンコーダ，ジャイロのセンサ情報取得エラーが発生したため，その対策.

・外付けミラー部の清掃方法の確立(1 回目の清掃時にミラーにごみが付着)

・建物内での走行経路の決定.

3.4　失敗した理由

(1)走行前のミラー清掃時にごみが付着した可能性.

(2)USB の端子が衝撃で抜けた可能性.

※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 2016 ホームページで共有します。

3.5　確認走行を行った場合は、その記録

・1 回エントリーし，完走

3.6　記録走行を行った場合は、その記録

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。