

※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 3 回実験走行 2016/ 10/ 15(土)

ロボット No.: 1617

ロボット名: KUARO

チーム名: 関西大学 ロボット・マイクロシステム研究室

記載責任者: 小野 貴史

- 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。)  
前回の実験走行が雨天であったため、晴天時のコース全体のデータ取得。  
自律走行の確認。
- 2 実験の具体的内容と成果
  - 2.1 実験の具体的内容  
環境地図の作成のためのマニュアル走行によるコース全体のデータ取得。  
自律走行の確認。
  - 2.2 実験成果  
コース全体の環境地図の作成。  
確認走行区間の自律走行の達成。
- 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  
主に確認走行区間で、前回作成した環境地図をもとに自律走行を行った。
  - 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)  
探索エリア途中までの自律走行を確認。
  - 3.3 残された課題  
縁石を回避することができなかった。  
障害物を回避するのに時間がかかること。
  - 3.4 失敗した理由  
縁石を検出することができなかった。  
回避軌道が障害物の近くを通るような軌道になっている。
  - 3.5 確認走行を行った場合は、その記録  
500m の自律走行の達成。
  - 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。