

※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 4 回実験走行 2016/10/16(土)

ロボット No.: 1636

ロボット名: AR Skipper

チーム名: 防衛大学校滝田・富沢研究室

記載責任者: 滝田 好宏

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。)

全走行領域の地図とウェイポイントの確認

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

探索なしでの自律走行(信号区間を除く)

2.2 実験成果

地図は完成したが、制御プログラムとウェイポイントの設定の問題があり、縁石での停止があった。

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

全走行区間の自律走行とウェイポイントの確認

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

横断歩道前の停止と信号検出を除いて、自律走行を達成、ゴールで停止した。

3.3 残された課題

横断歩道でのシーケンスのプログラミングと探索対象検出

3.4 失敗した理由

ハードウェアによるオドメトリ信号の問題が発生したが、対処できた。

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

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。

運営ご苦労さまでした。