

※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 5 回実験走行 2016/10/29( 土 )

ロボット No.: 1610

ロボット名: ARUMAJIRO

チーム名: 早稲田大学 天野研究室

記載責任者: 高橋佑允

- 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。  
大清水公園内での自律走行
- 2 実験の具体的内容と成果
  - 2.1 実験の具体的内容
    - ・自律走行における問題点の抽出
    - ・waypoint の確認
  - 2.2 実験成果
    - ・指令値と実機の挙動の差異を確認
- 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
    - ・大清水公園内の走行
  - 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)
    - ・20m付近まで走行
  - 3.3 残された課題
    - ・実機体の車両特性の把握と経路生成におけるパラメータ調整
  - 3.4 失敗した理由
    - ・障害物を避けすぎ, コースアウトをしてしまう
  - 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。