

※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.: 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。)

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

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。

修正した障害物回避プログラムの確認。

#### 2.2 実験成果

障害物の回避軌道がスムーズになっていることを確認。

自己位置推定、障害物検出の問題点を確認。

### 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

コースの区間ご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)

各区間で数百 m の自律走行を確認。

#### 3.3 残された課題

自己位置推定、障害物検出の精度の向上。

#### 3.4 失敗した理由

人混みの中で自己位置を誤ることが多かった。

安定して障害物(縁石など)を検出できなかった。

#### 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。