※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　6 回実験走行　2016/　11　/　4（金）

ロボット No.:　1647	ロボット名：メリー教授
チーム名：迷える子羊大学	記載責任者：奥村　純平

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。）

・　自律走行のトライ

・　本コースマップ計測

2　実験の具体的内容と成果

2.1　実験の具体的内容

・ ウェイポイントの妥当性を実走で確認する。
また前方障害物に対し、停止する or 避けるルートで走行する が適切に実現出来るかを確認する。

2.2　実験成果

・ 試走コース確認走行の達成

・ 本コース自律走行確認（スタート地点～橋まで）
前方障害物に対する戦略の妥当性確認

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

・ 試走コースを、ウェイポイントを設定し自律走行する。

・ TTC に基づいた緊急停止の確認（人等の飛び出し時に停止がかかる事を確認した ）

3.2　自律走行の結果（どこまで走れたか等）

・ 本コース“最初の橋”入口まで（ウェイポイントをそこまでしか引いてなかった）

3.3　残された課題

・ 水平 LRF をナビゲーションの要に置いている都合上、坂道の勾配を障害物と認識してしまう事があること。

3.4　失敗した理由

3.5　確認走行を行った場合は、その記録

・ 試走コース課題達成

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。
次回もよろしくお願いいたします。