

※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 / 5 ( 土 )

ロボット No.: 1603

ロボット名: やまぶき6

チーム名: 芝浦工業大学機械制御工学研究室

記載責任者: 由井 庸介

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。)

・全域走行のテスト

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

前回作成した全域の地図を用いて、安定して走行することができるかを検証する。

2.2 実験成果

・走行中に点字ブロックに受動輪が引っかかり足を取られてロボットの姿勢方向が変わってしまい、マッチングによる自己位置推定が大幅にずれて、誤った位置に収束してしまい、経路に戻ることができなくなってしまう現象がたびたび生じた。

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

全域の走行テスト(信号なし)

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

さくら大橋手前の点字ブロックにて自己位置推定を誤り、走行不可となった。

3.3 残された課題

・全域の安定した走行。

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

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。