

※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 本走行 2016/ 11/ 6(日)

ロボット No.: 1611

ロボット名: Adventure 号

チーム名: Adventure 号

記載責任者: 河原 貴軌

[1] 本走行前後の実験走行について

1 実験の目的

走行ルートの完走(マイルストーン 3 クリア)を目標に自律走行を行う。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

自律走行の本走行。

2.2 実験成果

1.5km の自律走行後に、スタック。

その後記録外にて、BiVi 店内を除いたゴール付近までの帰路で自律走行を確認。

[2] 本走行について

1 設定した目標

走行ルートの完走(マイルストーン 3 クリア)。

2 本走行の結果

1.5km の自律走行を達成。横断歩道を達成していないため、1.36km の公式記録。

帰路の吾妻セントラル歩道橋終わり付近にて、子供の自転車が転倒し人集りができたため、走行ルートを逸れて障害物の近くへ移動。その後復旧できずにリタイア。

3 どこまで目的が達成されたか

途中でリタイアとなったが、記録外で帰路の自律走行も確認できたため、マイルストーン 3 までの課題は見える所まで到達したと考える。

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

障害物に近づき過ぎた場合の復旧動作が安定していないため、改良が必要と考える。

[3] 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。

本走行の記録にてお手伝い頂けた多羅尾先生、ありがとうございました。