※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.:　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］本走行前後の実験走行について

1　実験の目的

本走行前：自律走行の最終確認。

本走行後：リタイアした原因の確認。

2　実験の具体的内容と成果

2.1　実験の具体的内容

本走行前：大清水公園での自律走行の確認。

本走行後；リタイアした地点から自律走行の確認。

2.2　実験成果

本走行前：障害物回避に用いている 3DLRF の動作が自律走行中に停止し、
誤ったデータを取得してしまい、自律走行ができなくなるトラブルが生じ、
それを回避するためにプログラムを修正した。

本走行後：本走行でリタイアした原因と思われるプログラムを取り除き、自律走行をしたところ、
中央公園途中までの自律走行を確認できた。

［２］本走行について

1　設定した目標

横断歩道を除くコースの完走。

2　本走行の結果

30m 付近でリタイア。

3　どこまで目的が達成されたか

スタート地点でリタイアしてしまったため、全く達成できなかった。

4　失敗した場合は、その理由として考えられること

プログラムにバグがあり、ロボットに指令を送れなくなり停止した。

その後、復帰しかけたが、GPS のマルチパスにより自己位置を誤り、コースアウトした。

［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。

つくばチャレンジを運営してくださった皆様、今年もありがとうございました。