

※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 2017 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 2017 本走行 2017/ 11/ 5(日)

ロボット No.: 17-12

ロボット名: type17 Red Armored Buggy

チーム名: 防衛大ロボット工学研究室ヨコスカ

記載責任者: 渋谷 正利

プロジェクト withN

### [ 1 ] 本走行前後の実験走行について

#### 1 実験の目的

コース全体の自律走行を行うための確認

#### 2 実験の具体的内容と成果

##### 2.1 実験の具体的内容

障害物回避について、更新したプランナーの動作確認。

##### 2.2 実験成果

進捗はあったものの不十分。

### [ 2 ] 本走行について

#### 1 設定した目標

人物探索、横断歩道なしでの 2km 完走。

#### 2 本走行の結果

10m 進みスタック、2 分経過により失格。

#### 3 どこまで目的が達成されたか

スムーズなスタート

#### 4 失敗した場合は、その理由として考えられること

センサーが突然落ちてしまう原因が分かったのが本走行後であった。

雨続きであったために日光対策が不十分であった。

### [ 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。