

※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.: 1714

ロボット名: Strayder

チーム名: 日本工業大学 石川研究室

記載責任者: 福士 秀平

### [ 1 ] 本走行前後の実験走行について

#### 1 実験の目的

課題コース(横断歩道区間を含まない)の自律走行における問題点の最終確認  
移動障害物回避時の挙動チェック

#### 2 実験の具体的内容と成果

##### 2.1 実験の具体的内容

自己位置推定のロバスト性の確認  
DWA による固定・移動障害物回避性能の検証

##### 2.2 実験成果

自己位置推定については問題なく行う事ができた。障害物回避時において、サブゴール直上に置かれたコーンに衝突したため、サブゴール通過判定用のパラメータ調整を行った。真横から来るロボットに対しては障害物判定ができず、非常停止ボタンを使用することになった。

### [ 2 ] 本走行について

#### 1 設定した目標

マイルストーン 3(横断歩道を含まない区間)2037m の完走

#### 2 本走行の結果

マイルストーン 3(横断歩道を含まない区間)2037m の完走

#### 3 どこまで目的が達成されたか

完走はしたものの、ゴール直前においてサブゴール直上に置かれた駐輪自転車により通過判定が出来ずスタックしかけた。偶然自己位置推定がずれたことにより、次のサブゴールへ向かうことができたが、通過判定処理に課題を残す結果となった。

#### 4 失敗した場合は、その理由として考えられること

### [ 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。

来年も宜しくお願い致します。

※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。