

※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.: 1732\_1

ロボット名: 走ルンです 2号

チーム名: 関西学院大・東海大・東洋大・産技大合同チーム 記載責任者: 豊島 淳希(関西学院大学)

### [ 1 ] 本走行前後の実験走行について

#### 1 実験の目的

作製した自律移動ロボットが市街地における自律走行の際の、走行距離の計測

#### 2 実験の具体的内容と成果

##### 2.1 実験の具体的内容

ジャイロセンサ、2次元 LIDAR を使用し、ロボットをジョイスティックで操縦し、手動走行することでコースの環境地図を作成した。

上記の地図を基に自律走行させ、どこまで走行することができるかを計測した。

##### 2.2 実験成果

記録会では、調整が間に合わず、失格となったが、その後の実験走行では最小 57.72[m],最大 114.45[m]の自律走行に成功した。

### [ 2 ] 本走行について

#### 1 設定した目標。

スタート地点となる大清水公園内を走破すること。

#### 2 本走行の結果

記録会では、調整が間に合わず、失格となった。

#### 3 どこまで目的が達成されたか

記録会後の実験走行では最小で 57.72[m],最大 114.45[m]の自律走行に成功した。

#### 4 失敗した場合は、その理由として考えられること

前日にエンコーダが故障し、換装した際に入出力が逆になってしまっており、記録会の時間までに解決できなかったため。

また、上記のトラブルにより、自律走行用のプログラムを準備できていなかったため。

※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。

[ 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。