

※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 第7回実験走行 2017/11/4(土)

ロボットNo.: 1738

ロボット名: チョリソー

チーム名: 電機創制寺

記載責任者: 室 恵二

- 1 実験の目的(特に準備したことがあれば、それもお書き下さい。)  
Waypointを用いた自律走行ができるかどうか検証
  
- 2 実験の具体的内容と成果
  - 2.1 実験の具体的内容  
あらかじめ用意したWaypointを用いて自律走行を行う。マップ切り替えの動作確認。
  
  - 2.2 実験成果  
公園内および公園外の一部領域について、自律走行に成功した。マップ切り替えが正常に動作した。
  
- 3 自律走行実験を行ったチームは以下にもお答え下さい。
  - 3.1 自律走行の内容  
Waypointを用いて公園内/外の自律走行を行った。
  
  - 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)  
確認走行エリアの自律走行、探索エリアとゴール付近を除く公園外エリアでの自律走行成功
  
  - 3.3 残された課題  
Waypoint 位置調整、マップに走行禁止エリア追記
  
  - 3.4 失敗した理由  
通行人を避けるために大回りする経路を計画し、路肩に進入して復帰できず
  
  - 3.5 確認走行を行った場合は、その記録
  
  - 3.6 記録走行を行った場合は、その記録  
300m 地点
  
4. 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。