

※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.: 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] 本走行前後の実験走行について

#### 1 実験の目的

修正した Waypoint 位置での動作確認、コース終盤の駐車場入り口段差対応動作確認  
自動ドア通過の動作確認

#### 2 実験の具体的内容と成果

##### 2.1 実験の具体的内容

コース終盤の駐車場入り口の段差を乗り越えるための制御アルゴリズムの動作確認  
自動ドアを自律通過できるか確認

##### 2.2 実験成果

駐車場入り口の段差を正常に乗り越え確認、自動ドアを正常に通過することを確認  
一部、建物のガラスに寄り過ぎるところの Waypoint 位置修正

### [2] 本走行について

#### 1 設定した目標

マイルストーン3達成

#### 2 本走行の結果

1,010m 地点でタイムアップ

#### 3 どこまで目的が達成されたか

マイルストーン2達成

#### 4 失敗した場合は、その理由として考えられること

水平レーザーセンサで検知できない低い障害物を検出するために斜め下向きに水平レーザーセンサを追加で取り付けていたが、Q'tつくばのオープンストリートを走行中に、通路中央の凹みに前輪がはまって前傾姿勢となり、地面を障害物として認識してしまったため身動きがとれなくなって、タイムアップとなった。

### [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。