

※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-tsukubajp )までお送り下さい。  
この情報は、つくばチャレンジ 2018 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 2018 第 2 回実験走行 2018 / 8 / 4 (土)

ロボット No.: 1840

ロボット名: ALBERT

チーム名: 旧 KIRT

記載責任者: 小林 寛人

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。)

確認走行区間以降の地図・WP 生成.

RTK-GNSS のデータ取得.

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

コントローラ操縦による確認走行区間以降の地図作成.

2.2 実験成果

確認走行区間以降で 2D-LiDAR で環境形状を可能な範囲での地図作成.

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

確認走行区間以降の自律走行 700 m 程度.

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

確認走行区間以降の自律走行 700 m 程度.

3.3 残された課題

2D-LiDAR によって環境形状を取得不可能な区間の走行.

3.4 失敗した理由

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

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。

安全面の観点から気温の上昇により公園内での実験が制限されましたが、十分な水分補給及び日傘によって万全の対策をとっていたため制限が不要に感じました。