

※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 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 3 回実験走行 2018/ 9/ 15( 土 )

ロボット No.: 1824

ロボット名: KUARO

チーム名: 関西大学 ロボットマイクロシステム研究

記載責任者: 山上 悟史

室

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。)

・地図作製

・LRF, Velodyne, ZED カメラ, GPS の精度確認

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

マニュアル走行による地図作製, データ取得

2.2 実験成果

・地図の作製はできたが精度があまり良くなかった.

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

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

3.3 残された課題

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。