

※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.: 1857-1

ロボット名: Auk I

チーム名: 明治大学 MORIOKA LAB.

記載責任者: 鈴木 啓

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。)

- ・ 研究学園駅前公園の占有格子地図の構築と自律走行実験

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・ 研究学園駅前公園における占有格子地図の構築と、それに基づく自律走行実験

2.2 実験成果

- ・ 研究学園駅前公園の占有格子地図を作成
- ・ 一部区間の自律走行達成

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

- ・ 確認走行区間の自律走行
- ・ 研究学園駅前公園の一部区間の自律走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

- ・ 確認走行区間について、最後の出口への直線区間で走行失敗
- ・ 研究学園駅前公園について、④から⑤までの自律走行達成

3.3 残された課題

- ・ 公園内のウェイポイント作成、パラメータ調整

3.4 失敗した理由

- ・ 屋外用にパラメータを調整する必要がある

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。