※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.:　1862	ロボット名：ロージー
チーム名：てぃあふぉー	記載責任者：安藤大和

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。）

・作成した点群地図の位置推定の確認

・段差乗り越えの確認

・確認走行の達成

・全区間の自律走行

2　実験の具体的内容と成果

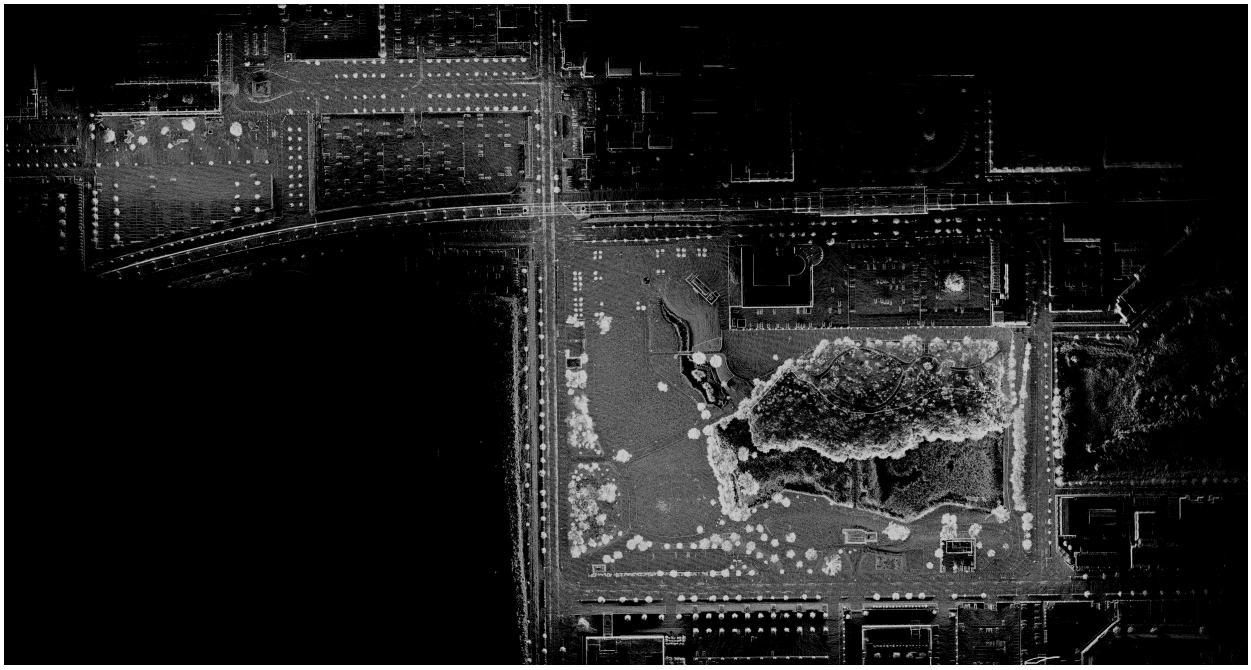
2.1　実験の具体的内容

2.2　実験成果

・作成した点群地図の位置推定の確認

位置推定が破綻することはなかった

現状私たちが作成した点群地図を共有します。ご参考までに(自由に使っていただいて問題ありません)。



https://www.dropbox.com/sh/up2qzt8xoqf1vow/AADNlTxvHdq0UH6VbrQyj5CIa?dl=0

・段差乗り越えの確認

歩道と車道の間の段差において、0.1m/sec ほどの速度で進入角度を 45deg でテストして問題なく乗り越えられることを確認

※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。

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

全区間の自律走行(※公園内はモデルコースを走行)

3.2　自律走行の結果（どこまで走れたか等）

全区間完走（※一時停止線未対応、障害物は避けずに止まって対応）

3.3　残された課題

・一時停止線対応
・障害物回避
・速度調整（歩道と車道の間の段差はゆっくりめにするなど）
・音声、LED などによる外部への状態通知
・遠隔モニタリングシステムの構築

今年度はやらない課題

・信号機認識
・人探索
・チェックポイント通過

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

完走

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。