

※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 4 回実験走行 2018/ 10/ 13(土)

ロボット No.: 1818_1

ロボット名: 走るんです 3 号

チーム名: 関西学院大・東洋大・東海大・産技大 記載責任者: 秋吉敬太

合同チーム(1)

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。)

- ・実際の走行環境での環境地図作成
- ・作成したロボットのレギュレーションの確認
- ・新しくロボットに搭載する機能(GPS)のチェック

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

ジャイロセンサ、2次元レーザを使用し、ロボットをマニュアル走行することで実際のコースの環境地図を作製した。今回はまずスタートしてから芝生を抜け、駐車場出入り口の交差点の手前までの環境地図取りを行った。また、今年度から新しく搭載するGPSがロボットに使用できるかの確認を行った。

2.2 実験成果

実際の走行環境では、2次元レーザで確認できる障害物が少ないことに加え、コンクリートの間から草がところどころで生えているため、ジャイロセンサで正確な環境地図を取ることができなかった。そのためジャイロセンサでロボットの自己位置を推定することができないため、GPSをロボットに使用できるかの確認を行った。衛星による自己位置が使えることを確認した。ただし、近くに建物があると誤差がのることを確認した。

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

※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。

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。