

※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 5 回実験走行 2018/ 10/ 14(日)

ロボット No.: 1847

ロボット名: ユーモーレンタカー

チーム名: 東京大学生物機械工学研究室

記載責任者: 守屋政宏

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。)

GNSS の測位状況の確認, および重要な地点の測位.

新しく設定された交差点横断経路の確認とデータ収集.

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

GNSS の RTK 測位および単独測位を行い, 場所ごとの GNSS 測位状況を調べた. 同時に, ゴール地点や交差点, 走路の測位を行った

2.2 実験成果

GNSS の測位状況が良い場所と悪い場所を特定することができた. また, ゴール地点と, 交差点, 走路の緯度経度を記録できた. 今後, 自律走行の補助を行うことができると考えられる.

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。