

※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 2018/10/14(日)

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。)
 - ・ウェイポイント作成
 - ・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
 - ・確認走行区間後のウェイポイント作成、また、その自律走行

 - 2.2 実験成果
 - ・信号までのウェイポイント、公園の大部分のウェイポイント
 - ・信号までの自律走行達成
 - ・公園の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
 - ・確認走行区間後から信号までの自律走行
 - ・信号を渡った後から、公園内④→⑤→⑥間の自律走行

 - 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)
 - ・確認走行区間から信号までの自律走行達成回数(3/3)
 - ・信号を渡った後から④までの自律走行達成回数(3/3)
 - ・④から⑤までの自律走行達成回数(1/3)
 - ・⑤から⑥までの自律走行達成回数(0/1)

 - 3.3 残された課題
 - ・3D センサーの使用
 - ・白線で一時停止、コマンド入力で再度走行するプログラムの完成
 - ・Goal 周辺の占有格子地図の作成
 - ・公園のウェイポイント作成
 - ・公園の自律走行

 - 3.4 失敗した理由
 - ・公園はランドマークが少ないため自己位置推定が難しい。

※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。

3.5 確認走行を行った場合は、その記録
なし

3.6 記録走行を行った場合は、その記録
なし

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。
特になし