

※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 6 回実験走行 2018/ 11/ 4 (日)

ロボット No.: 1836

ロボット名: 産技大 1 号

チーム名: 産業技術大学院大学 チーム大久保 記載責任者: 高橋 匠

- 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。)
  - ・安全性の確認
  - ・確認走行区間の環境地図作成
- 2 実験の具体的内容と成果
  - 2.1 実験の具体的内容
    - ・安全チェックを受け、安全性確保のための修正の必要事項の洗い出し
    - ・確認走行区間においてコントローラーを用いて走行し、LiDAR を用いて環境地図を作成
  - 2.2 実験成果
    - ・安全チェックを受けた結果、車体の外装に関し、いくつかの修正点が判明したので、その場で修正をした
    - ・4 回環境地図を作成し、2 回マップデータを作成することが出来た。
- 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
- 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。

途中から雨に降られましたが、実行委員のお声がけをいただき、無事実験走行を行えました。  
安全対策やレギュレーションに関わることでお気づきのときには、これからも適宜ご指導いただければ嬉しく思います。