

※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.: 1804

ロボット名: ことぶき 2

チーム名: 芝浦工業大学 機械制御工学研究室

記載責任者: 和田一志

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。)

3D 点群、オドメトリ、ジャイロのデータに加え GNSS の情報を加えたデータの収集

市役所-信号間の自律移動

信号、探索対象の認識の精度の向上

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

走行区間(全チェックポイント含む)におけるデータ収集

市役所-信号間の自律移動

2.2 実験成果

走行区間(全チェックポイント含む)でのデータ収集

市役所-信号間の自律移動に成功した

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

市役所-信号間の自律移動

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

市役所-信号間

3.3 残された課題

公園内での自律移動

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。