

※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.: 1831

ロボット名: ARL-2018

チーム名: 芝浦工業大学ロボティクス研究室

記載責任者: 安藤吉伸

### 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。)

スタート地点から確認走行区間の地図生成を目的とした。I-Cart-middle をベースとして新ロボットを準備した。

### 2 実験の具体的内容と成果

#### 2.1 実験の具体的内容

スタート地点から確認走行区間において、ロボットを動かしながら、オドメトリとセンサデータを取得した。  
センサとして、3D-LiDAR YVT-35LX(北陽電機貸与品)を用いた。ロボットは、i-Cart-middle をベースに開発したものであった。

#### 2.2 実験成果

スタート地点1, 2から、それぞれ2回ずつ、ロボットを手動で走行させ、オドメトリデータおよびセンサデータを取得した。

### 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

自律走行を行っていない。

#### 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

自律走行を行っていない。

#### 3.3 残された課題

自律走行を行っていない。

#### 3.4 失敗した理由

自律走行を行っていない。

#### 3.5 確認走行を行った場合は、その記録

確認走行を行っていない。

#### 3.6 記録走行を行った場合は、その記録

記録走行を行っていない。

### 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。

いつもお世話になり、ありがとうございます。