

※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 2018/10/16 ( 土 )

ロボット No.: 1838

ロボット名: Kerberos

チーム名: 筑波大学知能ロボット研究室 チーム Kerberos 記載責任者: 半田 旭

### 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。)

- ・研究学園駅前公園における自己位置推定に関するセンサデータ収集
- ・確認走行の実施

### 2 実験の具体的内容と成果

#### 2.1 実験の具体的内容

- ・研究学園駅前公園にてマニュアル走行を行い、2DLiDAR 等のセンサデータ収集を行った。
- ・GNSS の測位データ収集も上記と同様の区間で行った。

#### 2.2 実験成果

- ・想定したルートを走行できた。収集したセンサデータをもとに自己位置推定用の地図を生成する。
- ・ランドマークが少なく地図が作れないエリアにおいては GNSS 測位により自己位置推定を試みる。

### 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

- ・確認走行区間の自律走行実験を行った。

#### 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

- ・確認走行区間 2 つ目の曲がり角まで自律走行した。

#### 3.3 残された課題

- ・確認走行区間の走破

#### 3.4 失敗した理由

- ・path planner の調整不足

#### 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。