

※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.: 1858

ロボット名: GNMR-1

チーム名: 明治大学 渡辺チーム

記載責任者: 渡辺 敦志

### 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。)

マルチパス環境下における GNSS 精密単独測位の研究に用いる GNSS 信号データの取得

### 2 実験の具体的内容と成果

#### 2.1 実験の具体的内容

つくばチャレンジ 2018 固定コースに沿って、手押し台車に搭載した GNSS 受信機の疑似距離データを取得する。また、測位手法の実現後に評価に用いるため、市庁舎前歩道の直線部分、公園内の芝生と通路の境界、公園北東部歩道の直線部分で、同一の位置を通るようにして複数回のデータを取得する。

#### 2.2 実験成果

10 時頃から GNSS 信号の取得を開始し、12 時および 14 時 30 分頃から、計 2 回のデータ取得を行った。また、交差点の北東側に測量基準点を見つけたため、評価に用いるため、基準点の上を通過する経路をとってデータを取得した。

GNSS の疑似距離データおよび、同時刻の IGS により配信されているリアルタイム精密歴、SBAS 補正情報を取得できていることを確認した。

### 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

#### 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。