

※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-tsukubajp )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 7 回実験走行 2018/ 11/9 ( 金 )

ロボット No.: 1860

ロボット名:シリウス

チーム名:大阪工業大学 ロボット工学科チーム 記載責任者:中野 裕也

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。)

修理改良したロボットを用いた自律走行の実験。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

ロボットに搭載したセンサ(UXM-30LX)を用いて、2次元の環境地図を作成した。

2.2 実験成果

確認走行区間内の環境地図を作成したが、途中で地図が崩壊した。具体的にはスタートから直進して右折した部分や、スタートから2回右折した後の部分などであった。

方向転換で地図が崩壊してしまったので、スタートから直進しただけの地図とその後右折した後の地図を別々に保存した。

スタートから直進しただけの環境地図は概ね正確なものできた。

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

なし

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

なし

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。

運営ありがとうございました。