

※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 7 回実験走行 2018/11/9( 金 )

ロボット No.: 1817

ロボット名: GDR-08 A パーツ+B パーツ

チーム名: 大阪市立大学機械力学研究室

記載責任者: 今津 篤志

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。)

map の作成

前回おいた waypoint を改良したもので自律走行を行う

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

確認走行区間の map 作成を試み、前回の map と waypoint を用いて自律走行を行った

2.2 実験成果

150m くらい進むことができた

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

スタートから 150m 付近でコースから左にそれる

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

150m

3.3 残された課題

自己位置推定の精度向上

3.4 失敗した理由

waypoint の位置がずれていた

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。