

※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 2015 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 2015 第3回実験走行 2015/ 10/ 16 (金)

ロボット No.: 1527-1

ロボット名: Pioneer3AT-GR15

チーム名: 群馬大学リバストチーム

記載責任者: 鹿貫 悠多

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。)

LRF を用いた自律走行の評価

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

事前に LRF から得られた 2 次元データから作成したマップを用いて自律走行の実験を行った。

2.2 実験成果

大清水公園内のスタート地点付近でマップの照合が上手く行かず苦戦。

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

大清水公園内の自律走行実験

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

大清水公園最初の直線でマップの照合が安定せず停止。

3.3 残された課題

照合に利用できる安定したランドマークが少ない場所での LRF のマップ照合

3.4 失敗した理由

現在, LRF の水平面しか見ていないため, 公園内のゆるやかな坂などの影響を受けやすく照合がうまくいかない可能性がある。

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。