

※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 2016 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 2016 第 3回実験走行 2016/10 /15(土曜日)

ロボット No.: 1608

ロボット名: Dulcinea

チーム名: 大阪市立大学知識情報処理工学研

記載責任者: 田窪朋仁

研究室

### 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。)

前日に作成した横断歩道を覗いた全区間の地図と走行経路を追従可能であることを実験走行で確認し、記録走行でマイルストーン3を獲得する

### 2 実験の具体的内容と成果

#### 2.1 実験の具体的内容

確認走行区間の計測と地図作成・

確認走行区間の自律走行実験・

#### 2.2 実験成果

確認走行区間の計測を行い、地図を作成後に、自律走行実験を行った。大学のキャンパス内での地図作成と自律走行では問題のないプログラムではあったが、大清水公園での地図作成は、正確さを欠き、走行経路を正確に生成できなかった。正確に制作できていない地図と走行経路で自律走行を試みたが、途中で事故位置を見失い、確認走行区間の自律走行は1回も成功しなかった。

### 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

確認走行区間の自律走行実験。

#### 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

確認走行区間の公園内で1つ目の曲がり角を曲がってから、2つ目の曲がり角に差し掛かる部分で自己位置を見失い自律走行が失敗した。

#### 3.3 残された課題

大清水公園の計測情報に合った地図作成のためのパラメータを設定しないと正確な地図を生成できないことがわかった。

#### 3.4 失敗した理由

地図の作成精度が悪いため、地図内での自己位置が正確に特定できなかったため。また、正確でない地図に対して生成された経路も実行不可能な経路が生成されてしまったため。

#### 3.5 確認走行を行った場合は、その記録

※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 2016 ホームページで共有します。

3.6 記録走行を行った場合は、その記録  
なし

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。