

※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 7 回実験走行 2016/ 11/ 5(土)

ロボット No.: 1629-01

ロボット名: Orange2016

チーム名: 法政大学自律移動ロボット実験室(ARL)

記載責任者: 堀地恒生

- 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。)  
今回の実験走行では、コースのマッピングと自律走行を行うことを目的とした。
- 2 実験の具体的内容と成果
  - 2.1 実験の具体的内容  
3D-LIDAR とジャイロを用いてコース全体のマップを作成した。  
今回作成したマップを用いて自律走行を行った。
  - 2.2 実験成果  
ジャイロがエラーを起こして中央公園のマップが歪んでしまった。  
中央公園までの自律走行は成功した。
- 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  
今回作成したコース全体のマップを用いて自律走行させた。
  - 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)  
中央公園で自律走行は不可能となった。
  - 3.3 残された課題  
たびたびジャイロがエラーを起こすので、エラー回避のプログラムを導入するべきであると感じた。
  - 3.4 失敗した理由  
事前に作成したマップが歪んでいたため、自己位置がずれてしまった。
  - 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  
1350m で走行不可。
- 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。