

※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2017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2017 第3回実験走行 2017/10/14 (土)

ロボットNo.: 1731-1

ロボット名: Mercury(Laser Model)

チーム名: 群馬大学リバストチーム

記載責任者: 鹿貴 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。)

- ハードウェアの安定性評価
- 環境地図作成のためのデータ収集
- コース全域の自律走行

### 2 実験の具体的内容と成果

#### 2.1 実験の具体的内容

環境地図を作成するための Odometry, LiDAR データの取得を行った。  
コース全体を通して安定して走行できるかハードウェアの確認を行った。  
コース全体の自律走行を行わせ、自律走行時に発生する問題について確認した。

#### 2.2 実験成果

各種データの取得に成功。ハードウェアについても問題なく動作することを確認。  
自律走行もイベントで多くの人が出ている中、安定して走行が可能であった。

### 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

LiDAR を用いて自律走行を行った。

#### 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

スタート地点から信号機の手前までの自律走行に成功。  
Qt 付近の混雑の中も問題なく走行できた。

#### 3.3 残された課題

信号認識・横断歩道の走行プログラムの作成。

#### 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

大清水公園内を問題なく走行することができた。

#### 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。