

※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: 群馬大学リバースチーム

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。)

- ・ 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。