

※以下の内容を記入し、**実験走行日から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 2014 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 2014 第 4 回実験走行会 2014/ 10/ 12( 日 )

ロボット No.: 1404

ロボット名: やまぶき 4

チーム名: 内村研究室

記載責任者: 野松大駿

### 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。)

第一探索エリア内の自律走行

### 2 実験の具体的内容と成果

#### 2.1 実験の具体的内容

3D LIDAR による自律走行。

#### 2.2 実験成果

3D LIDAR による自律走行は花壇を超え一つ目のベンチまで走行。

### 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

第一探索エリアの自律走行。

#### 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

第一探索エリアを完走。

#### 3.3 残された課題

3D LIDAR によって自律走行及び探索を行えるようにする。

#### 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

第一探索エリアを完走。

#### 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。