

※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 回実験走行 2017/ 11/ 4 ( 土 )

ロボット No.: 17011-2

ロボット名: orange light 2017

チーム名: 法政大学自律移動ロボット研究室

記載責任者: 鈴木 勇人

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。)

作成したロボットを実際に走行させてみて、走行できるかどうかを確認する。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

2次元 LIDAR 公園内でマップ作製、自律走行を行った。

2.2 実験成果

実験の際に 1000m 地点まで自律走行させることができた。

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

2次元 LIDAR で作成したマップ上にウェイポイントを取り、それを辿る自律走行をさせる。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

マイルストーンの 2 の 1000m まで自律走行させることができた。

3.3 残された課題

安定して 1000m を走り切れるようにする。

3.4 失敗した理由

走行環境によって左右されると考えられる。

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

480m

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。