

※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 本走行 2017/ 11/ 5(日)

ロボット No.: 1729

ロボット名: アンクル

チーム名: 芝浦工業大学 ロボットタスク・システム研究室

記載責任者: 永山 俊介

### [ 1 ] 本走行前後の実験走行について

#### 1 実験の目的

SLAM により自律移動を行うロボットの構築

実環境下で使用する SLAM の検討・比較

#### 2 実験の具体的内容と成果

##### 2.1 実験の具体的内容

ROS の navigation stack を用いた自律移動

##### 2.2 実験成果

初期位置での自己位置推定が行えず、回転を開始し走行を開始することができなかった

### [ 2 ] 本走行について

#### 1 設定した目標

確認走行区間の突破

#### 2 本走行の結果

10m

#### 3 どこまで目的が達成されたか

自律移動を行わせることができたが、目標には程遠い結果となってしまった

#### 4 失敗した場合は、その理由として考えられること

一点目のウェイポイントまでは走行することができたが、二点目のウェイポイントに進む際に自己位置を見失ってしまい、経路を生成することができなくなってしまったと考えられる

### [ 3 ] 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。