

※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 6,7 回実験走行 2017/ 11/ 3(土), 4(日)

ロボット No.: 1731-2

ロボット名: Mercury(VisMo)

チーム名: 群馬大学リバーストリーム

記載責任者: 須田 雄大

- 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。)
  - ・本走行のための最終調整
  - ・本走行のための最終テスト
- 2 実験の具体的内容と成果
  - 2.1 実験の具体的内容
    - Odometry、LiDAR データの取り直し。
    - また、自律走行のテストを行った。
  - 2.2 実験成果
    - Bコースでの自律走行が可能となるよう調整できた。
- 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
    - Bコースでの自律走行
  - 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)
    - Q't 手前の橋を渡った直後に自己位置がずれてしまったが、その後の調整で完走できることを確認した。
  - 3.3 残された課題
    - 橋のような似た風景が続く部分において自己位置にずれが生じることがある。
  - 3.4 失敗した理由
    - 自己位置のずれ
  - 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
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。