

※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 2018 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 2018 第 回実験走行 2018/ 6/ 30 (土)

ロボット No.: 1813-1

ロボット名: Voyager

チーム名: 芝浦工業大学長谷川研究室

記載責任者: 落合 祐徳

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。)

新しいフィールドでの情報収集

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

2D URG を用いて環境のデータ収集

GPS を用いてコース上の座標データの収集

C920rを用いての交差点の信号のデータの収集

2.2 実験成果

2D URG を用いたデータ収集は全てのコースのデータを得ることができた。

GPS については途中でシステムトラブルがありコースの公園内での中央部分のデータが欠如。

C920rについては自律のコースでの信号のデータを得ることができた。

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

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

3.3 残された課題

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

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。