

※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-tsukubajp)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 1 回実験走行 2018/ 6/ 30(土)

ロボット No.: 1813-2

ロボット名: Cube

チーム名: 芝浦工業大学 長谷川研究室

記載責任者: 市原 海渡

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。)

今年につくばチャレンジの実験コースでの走行において、今回製作した移動ロボットの「Cube」に搭載した、各種センサや装置のデータを記録すること。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

Cube において、ステレオビジョン装置、3DLiDAR、ウェブカメラ、全天球カメラ、GPS、モータ用のパルスエンコーダを搭載し、それぞれのデータを実験走行中に記録する。

2.2 実験成果

今回の走行は使用した実験装置のトラブルが相次いだため、データの取得がつくばチャレンジ全コースのうちの一部となった。GPS、ウェブカメラは起動に失敗し、パルスエンコーダと3DLiDARは起動したものの、実験中に動作不良が発生し、走行中における全データの取得はかなわなかった。また、全天球カメラについては探索対象の人物がいる場所付近のデータを取得することができた。そしてステレオビジョン装置のデータに関しては、今回走行したコースにおける全データを取得することができた。

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。