

※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 1 回実験走行 2018/ 6/ 30(土)

ロボット No.: 1832-01

ロボット名: ORNE- α

チーム名: 千葉工業大学 未来ロボティクス学科 記載責任者: 後藤 大輝

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。)

公園内の地図作成

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

・ROS のパッケージの一つである gmapping を用いて公園内の占有地図作成を行った

2.2 実験成果

公園内の占有格子地図の作成ができた。しかし、公園内の一部は二次元の LIDAR で地図を作成するのは困難だった

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。