

※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.: 1839

ロボット名: Beluga

チーム名: 筑波大学知能ロボット研究室 チーム Beluga 記載責任者: 山崎 佑太

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。)

- ・自己位置推定用地図作成のためのセンサデータ収集
- ・Deep learning による信号機, 探索対象検出器の学習のための, 画像データの収集
- ・GNSS のデータ収集

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・マニュアル走行により走行可能領域及び公園内のすべてのチェックポイントを通り、センサデータを取得する。オドメトリ、3D-URG、VLP-16 のデータを用いて自己位置推定用の地図を作成する。
- ・GNSS のデータを収集する
- ・ロボットに搭載したカメラにより、信号機及び探索対象の画像を取得する

2.2 実験成果

- ・全走行可能領域の走行データを取得することができた。ROS の gmapping により、自己位置推定用の地図を作成することができた。
- ・信号機、探索対象認識用の画像データを収集することができた。

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

- ※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。
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。