

※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 2 回実験走行 2018/ 8/ 6(土)

ロボット No.: 1845

ロボット名: A.V.A.Y.O. -A New Hope-

チーム名: 大阪大学 みらいロボットユニオン 2018

記載責任者: 倉鋪 圭太

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。)

コースに沿ってカメラ, LRF, GPS などの各種センサのデータを取得する。

前回の実験走行会ではセンサのトラブルにより十分なデータが得られなかったため、プログラムによるセンサの異常チェックの導入やシステムの耐久試験などの準備を行った。

2 お実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

カメラ, LRF, IMU, GPS などすべてのセンサを動作させた状態で固定コースに沿って手動走行を行った。

2.2 実験成果

暑さによるコンピュータの異常停止などのトラブルはあったが、予定以上に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

自律走行は実施しなかった。

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。

酷暑の中での運営, 大変お疲れさまでした。