

## 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/ 4( 土 )

ロボット No.: 1847

ロボット名: ユーモーレンタカー

チーム名: 生物機械工学研究室

記載責任者: 守屋政宏

### 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。)

ロボットに様々なセンサを設置してデータを取得し、それらを用いた環境地図の作成を模索することを目的とした。(たとえば、前後にカメラを二つ設置。)

### 2 実験の具体的内容と成果

#### 2.1 実験の具体的内容

各種カメラ (RGBD カメラ複数、全方位カメラ)、IMU、GNSS 受信機等をロボットに搭載し、マニュアル走行によりセンサの出力データを記録した。

#### 2.2 実験成果

各種データの取得ができた。これを用いて、環境地図の作成ができるか検証中である。また、今回は実験区域全域のデータ取得ができなかったため、次回以降の実験走行にて補完する予定である。

### 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

自律走行は行いませんでした。

#### 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。