

※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 / 4 (土)

ロボット No.: 1862

ロボット名: ロージー

チーム名: ていあふおー

記載責任者: 安藤大和

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。)

確認走行区間での自律走行実験

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

2.2 実験成果

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

確認走行区間の自律走行

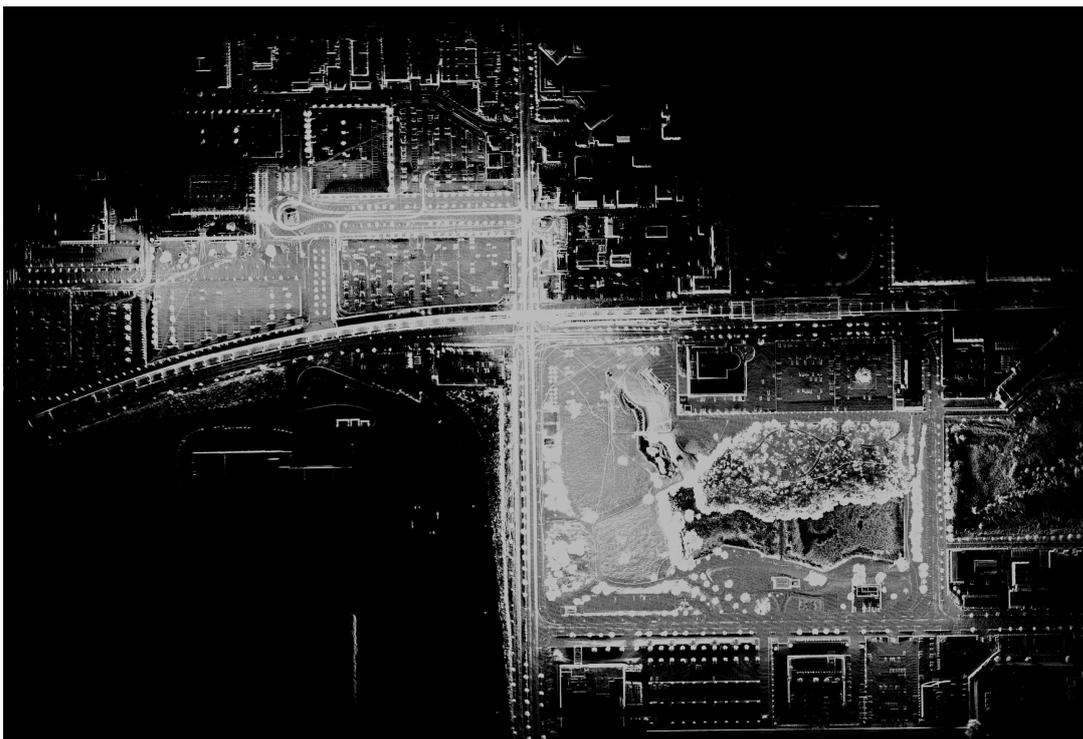
3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

確認走行区間の走破(障害物認識 OFF)

3.3 残された課題

- ・障害物回避
- ・制御系ドライバとの通信部分の修正
- ・点群地図の改善(位置推定が不安定な部分あり)

現状私たちが作成した点群地図を共有します。ご参考までに(自由に使っていただいて問題ありません)。



※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。

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。