

※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 3 回実験走行 2018/ 09 / 15 (土)

ロボット No.: 1832-2

ロボット名: ORNE-β

チーム名: 千葉工業大学未来ロボティクスチーム 記載責任者: 芝原 大樹

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。)

本走行区間の waypoint 配置 自律走行
(事前準備) 地図の合成

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

新しく合成した地図にロボットを走査させながら WP を配置した
配置した WP での自律走行

2.2 実験成果

一部の箇所では地図合成と WP 配置がうまくいかなかった
地図の再合成と WP の位置合わせが必要となった

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

配置した WP での自律走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

確認走行区間から信号機までの自律走行

3.3 残された課題

公園内の足りない箇所での地図作成及び地図合成、WP 配置
確認走行区間から信号機までの地図合成

3.4 失敗した理由

ある地点での地図合成がうまく行かなかった

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。