

※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 2018/9/15 (土)

ロボット No.: 1838

ロボット名: Kerberos

チーム名: 筑波大学知能ロボット研究室 チーム Kerberos 記載責任者: 半田 旭

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。)

- ・マニュアル走行によるセンサデータ収集
- ・自己位置推定に用いる GNSS の測位データ収集

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・確認走行区間～研究学園駅前公園にてマニュアル走行を行い、2DLiDAR(UTM-30LX, UTM-30LX-EW)と3DLiDAR(YVT-35LX)、ウェブカメラ(c920t)のセンサデータを収集した。
- ・GNSS の測位データ収集についても上記と同様の区間でを行った。今回は 2 台の GNSS 受信機を搭載し、単独測位と RTK 測位の測位データを収集した。

2.2 実験成果

- ・おおむね想定したルートを走行できたが、時間の都合上、公園内全域を走行することができなかった。
- ・今後、収集したセンサデータをもとに自律走行に必要なシステムの構築と検証を行っていく。2DLiDAR, 3DLiDAR のセンサデータは障害物回避等の環境認識と地図生成に、ウェブカメラのセンサデータは探索対象認識に、GNSS の測位データは自己位置推定に利用する。

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

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。