

※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 4 回実験走行 2018/ 10/ 13(土)

ロボット No.: 1811

ロボット名: Strayder

チーム名: 日本工業大学 石川研究室

記載責任者: 市埜 知也

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。)

コース全体の rosbag データの再取得

確認走行区間の自律走行および、公園内の自律走行

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

コース全体をマニュアル走行し、Velodyne を用いての rosbag データの取得

コース内の自律走行

2.2 実験成果

rosbag データの取得に成功

確認走行区間の自律走行に成功したが、公園内は時間により一部のみの走行となった

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

確認走行区間および、公園内の林の中の自律走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

確認走行区間は成功した

林の中は自己位置推定の問題で走行できなかった

3.3 残された課題

信号および公園内の自律走行

3.4 失敗した理由

林の中ということで自己位置推定が難しかったと思われるが、

時間もなかったため明日また再検証したい

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

成功

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。

夏も終わり寒くなってきましたが、体調にお気をつけてください