

※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5回実験走行 2018/10/14(日)

ロボットNo.: 1855

ロボット名: T.T. (Turtle Trump)

チーム名: U.S.R. (United States of Ryugu)

記載責任者: 室 恵二

- 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。)
自作経路追従ソフトの機能確認、信号画像データ収集、3D LIDAR のデータ収集

- 2 実験の具体的内容と成果
 - 2.1 実験の具体的内容
あらかじめ準備した経路に追従できるかどうかを確認
コース変更に伴い、信号機の画像データ収集、新たに準備した3D LIDAR センサのデータ収集
 - 2.2 実験成果
経路追従・障害物認識は想定通りの動作を確認した
ただし、公園内で自己位置を見失う場面があり、芝生上へコースアウトしてしまった

- 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
自作の経路追従ソフトを用いて自律走行を行う

 - 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)
確認走行コース+横断歩道手前までと、公園内の一部のコースの自律走行成功

 - 3.3 残された課題
経路への追従制御ゲイン調整、公園内での自己位置見失い対処(3D LIDAR にて対応予定)

 - 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。