

※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 8 回実験走行 2018/ 11/ 10(土)

ロボット No.: 1818-2

ロボット名: UGV18

チーム名: 関西学院大・東海大・東洋大・合同チーム(1)

記載責任者: 難波彩香

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。)

コースのマッピング

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

ロボットをマニュアル走行させ、オドメトリと LIDAR の情報を用いたマッピングと、自律走行ルートの取得を行った。

2.2 実験成果

ypspur-coordinator が不安定ですぐに落ちてしまい、右スタートの情報しか保存できなかった。

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

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。