

※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.: 1831

ロボット名: ARL-2018

チーム名: 芝浦工業大学ロボティクス研究室

記載責任者: 安藤吉伸

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。)

前回取得した確認走行区間の 3D センサ情報とオドメトリ情報を持ちいて、確認走行区間の 3 次元マップを生成すること。その 3 次元マップ用いて、hokuyo-3D センサとのマッチング処理を実施することを目的とした。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

Autoware のツールを用いて、前回取得した確認走行区間の 3D センサ情報とオドメトリ情報を用いて、確認走行区間の 3 次元マップを生成した。その 3 次元マップを用いて、hokuyo-3D センサとのマッチング処理を実施した。

2.2 実験成果

前回取得した確認走行区間の 3D センサ情報とオドメトリ情報を用いて、確認走行区間の 3 次元マップを生成することはできた。ただ、その後、その 3 次元マップを用いて、hokuyo-3D センサとのマッチング処理がうまく動かなかった。どうも、前回の実験時に取得していた座標変換情報(TF)が良くなかった模様。前回取得のデータから、座標変換情報(TF)を除くことで、マッチング処理が動くようになった。

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

自律走行の実験は、行っていない。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

自律走行の実験は、行っていない。

3.3 残された課題

自律走行の実験は、行っていない。

3.4 失敗した理由

自律走行の実験は、行っていない。

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

確認走行は、行っていない。

3.6 記録走行を行った場合は、その記録

記録走行は、行っていない。

※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。

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。

いつもお世話になり、ありがとうございます。