

※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-tsukubajp)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 1 回実験走行 2018/ 6 / 30 (土)

ロボット No.: 1802

ロボット名: ARD-ONE

チーム名: 熊本高専自律ロボット研究プロジェクト 記載責任者: 田原 熙昂

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。)

目的: 次回以降の自律走行に向けた環境データの取得

準備: ハードウェアの開発とデータ取得までを行い地図生成するまでのソフトウェア開発

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

3次元 LIDAR によって環境の3次元点群を取得. ホイールオドメトリを取得. 全方位カメラによって環境の全方位画像を取得. IMU データの取得. GPS データを取得.

2.2 実験成果

3次元 LIDAR によって環境の3次元点群を取得成功. ホイールオドメトリを取得成功. 全方位カメラによって環境の全方位画像を取得成功. IMU データの取得成功. GPS データを取得失敗(ソフトウェアエラー).

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。