

※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 回実験走行 2018/6/30(土)

ロボット No.: 1842

ロボット名: type18 Red Armored Buggy

チーム名: T.M.Z.Revolution

記載責任者: 藤井 大樹

### 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。)

大会のコースの下見とコースのデータの取得。

### 2 実験の具体的内容と成果

#### 2.1 実験の具体的内容

ロボットに搭載した TopURG によるコースのデータ取得及び地図の作成。

Stencil による地図の作成。

GoPro によるコースの撮影。

#### 2.2 実験成果

スタートから確認位置までの TopURG による地図はランドマークが少く、いいものはできなかった。

歩道や公園に関してはコースを地図にすることができた。

LIDAR で取得した3次元点群を処理し、つくばチャレンジコースのマップを作成できた。

Stencil による地図の作成では高架橋付近がゆがみが生じやすい。

3つの GoPro で撮影した映像からプログラムにかけ三次元化処理中。

### 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。