

※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1回実験走行 2018/06/30(土)

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。)
昨年度のソフトウェアの有用性検証、新規導入した長距離 LIDAR の有用性検証、
全コースのセンサデータログ取得、探索対象の画像データ取得
- 2 実験の具体的内容と成果
 - 2.1 実験の具体的内容
実験当日にマニュアル操作でセンサデータのログを取り、地図を作成する。その地図と、昨年度の自律走行ソフトウェアを活用して、確認走行コースを走破できるか確認
 - 2.2 実験成果
確認走行コースの自律走行を達成した。
全コースのセンサデータと探索対象の画像データ取得済み
- 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
Waypoint を用いて確認走行コースの自律走行を行う
 - 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)
確認走行コースの自律走行成功
 - 3.3 残された課題
芝地(走行禁止エリア)の認識、白線(一時停止)の認識
 - 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
確認走行コース走破
 - 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。