

※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 回実験走行 2018/ 8/ 4(土)

ロボット No.: 1829-01

ロボット名: Orange2018

チーム名: 法政大学自律ロボット実験室(ARL)

記載責任者: 中村 亮太

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。)

Realsense D435 での人物および信号のデータ習得 Deep learning のための背景データの取得
確認走行区間での自律走行の確認

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

Realsense の Depth の情報取得、信号区間での画像データ取得
前回のマップデータを用いた確認走行区間での自律走行の確認

2.2 実験成果

Depth 情報の取得および信号データの取得
自律走行では、確認走行区間の坂道の位置で走行が安定しなかった。

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

確認走行区間を中心に実験を行った。1つセンサー外し、実験走行を行ったが、坂道で走行が安定しなかった。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

確認走行エリア途中

3.3 残された課題

坂道の対策

3.4 失敗した理由

自己位置の精度

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。