

※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3回実験走行 2018/9/15(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

RTKGPS によるつくばチャレンジコースの GPS 情報の取得。

3次元 LIDAR によるシミュレーション用の記録取り。

3次元ホクヨーセンサによる記録取り。

2.2 実験成果

GPS 情報を用いてロボットを制御できるようになった。

3次元 LIDAR によるつくばチャレンジコースの走行シミュレーションができるようになった。

3次元ホクヨーセンサランドマークが少ない部分ではほとんどとれていなかった。

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

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。