

※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 4 回実験走行 2018/ 10 / 13 (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 : 確認走行区間のセンサデータの取得, 確認走行区間の自律走行, コース全域のセンサデータの取得

準備 : 自律走行ソフトウェアの開発, 学内 2km の自律走行実験

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ① 確認走行区間のオドメトリ, 3D LiDAR, 3D LRF, 2D LRF, GPS, IMU, 全方位カメラ画像の取得
- ② 確認走行区間の自律走行
- ③ コース全域のオドメトリ, 3D LiDAR, 3D LRF, 2D LRF, GPS, IMU, 全方位カメラ画像の取得

2.2 実験成果

- ①確認走行区間のセンサデータの取得成功
- ②チームメンバーのみでの確認走行区間の自律走行成功, 随行者付きの走行で失敗
- ③コース全域のセンサデータ取得成功

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

確認走行区間の自律走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

チームメンバーのみで行った確認走行区間の自律走行は達成
随行者付きの走行で失敗

3.3 残された課題

特になし

3.4 失敗した理由

3DLiDAR (Velodyne) の取り付けが甘く, 位置ずれしてしまった。

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

失敗

3.6 記録走行を行った場合は、その記録

※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。

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。