

※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.: 1847

ロボット名: ユーモーレンタカー

チーム名: 東京大学生物機械工学研究室

記載責任者: 守屋政宏

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。)

visual SLAM を用いたマップ作成

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

RGBD カメラをロボットの前後へ搭載して visual SLAM によりマップ作成を試みた。

2.2 実験成果

後方カメラのフレームレートが著しく低下したため、前方カメラでのみマップ作成に成功した。市役所から公園全域のマップを作成することができた。

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。