

※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 6 回実験走行 2018/ 11 / 4 (日)

ロボット No.: 1831

ロボット名: ARL-2018

チーム名: 芝浦工業大学ロボティクス研究室

記載責任者: 安藤吉伸

- 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。)
北陽電機製の 3D-Lidar を用いて、確認走行区間の 2 次元マップを生成することを目的とした。
- 2 実験の具体的内容と成果
 - 2.1 実験の具体的内容
確認走行区間において、ロボットを手動で動かし、ROS の pointcloud_to_laserscan を用いて 3 次元点群情報を 2 次元点群情報に変換をしながら、データ取得することで、2 次元地図の作成を試みた。
 - 2.2 実験成果
実際には、位置推定があまりうまくいっていなかったようで、地図が渦巻状に生成されており、2 次元地図生成に失敗した模様。
- 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
自律走行は行っていない。
 - 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)
自律走行は行っていない。
 - 3.3 残された課題
自律走行は行っていない。
 - 3.4 失敗した理由
自律走行は行っていない。
 - 3.5 確認走行を行った場合は、その記録
確認走行は行っていない。
 - 3.6 記録走行を行った場合は、その記録
記録走行は行っていない。
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。
いつもお世話になり、ありがとうございます。