

※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.: 1855

ロボット名: T.T. (Turtle Trump)

チーム名: U.S.R. (United States of Ryugu)

記載責任者: 室 恵二

- 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。)
自作経路追従ソフトの機能確認、3D LIDAR のデータ収集

- 2 実験の具体的内容と成果
 - 2.1 実験の具体的内容
あらかじめ準備した経路に追従できるかどうかを確認
3D LIDAR センサのデータ収集
 - 2.2 実験成果
経路追従は想定通りの動作し、あらかじめ準備していた折り返し地点までの自律走行に成功した。

- 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
自作の経路追従ソフトを用いて自律走行を行う
停止線での自動停止は行うが、横断歩道は手押しでの移動とする

 - 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)
折り返し地点までの自律走行成功(ただし、横断歩道は手押し)

 - 3.3 残された課題
横断歩道の自動横断、移動障害物への対処

 - 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。