

※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 2017 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 2017 第7回実験走行 2017/ 11/ 4(土)

ロボット No.: 1750

ロボット名: 名称未設定

チーム名: Realize our dreams

記載責任者: 梅村 篤志

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。)

実環境でのデータ取得のための車両調整および試走行

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

3D LiDAR を用いたデータ取得、RTK-GNSS 実証試験協力、模擬車検
ゲームコントローラを用いた動力走行→ソフトウェアの準備が間に合わなかった。

2.2 実験成果

3D LiDAR による環境データ取得は行えたが、LiDAR とソフトウェア(ROS)の接続が不安定だった。LiDAR の発熱の影響が疑われたため、プラ製バックプレートを外しアルミフレーム直付けとしたところ多少改善した。
RTK 位置情報の取得や模擬車検を含め、翌日の動力走行およびデータ取得に備えることができた。

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。

天候等の影響でなかなか参加できず、今回が初めての実験走行でした。ロボットの完成度が極めて低い状態でしたが、模擬車検を含め多大なるフォローをいただきありがとうございました。

2 度に渡る台風の直撃というのは本年度一番のトピックだったかと思います。各チームがどういった防水対策を行っていたのか(特に電源・配線周り)、シンポジウムで共有いただけると今後の参考になります。