

※以下の内容を記入し、**実験走行日から 5 日以内**に、メールに添付の上、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 2014 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 2014 第 3 回実験走行会 2014/ 9 / 21 (日)

ロボット No.: 1443

ロボット名: Capybara I. U.

チーム名: Project C.G.S.

記載責任者: 米田 圭佑

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。)

アクチュエータ・センサの動作確認および、コースデータの取得。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

手動コントローラにより、制御ソフトウェアを用いてロボットを駆動することで、全センサ・アクチュエータの動作を確認し、広場周辺のデータを取得する。

2.2 実験成果

全センサ・アクチュエータが制御ソフトウェアから正常に使用可能であることを確認したが、一部センサのデータ処理に問題があり、有用なデータの取得には至らなかった。

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。