

※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 2015 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 2015 第3回実験走行 2015/ 10/ 16（金）

ロボット No.: 1503

ロボット名:MML-05

チーム名: 芝浦工業大学マイクロメカトロニクス研究室 記載責任者: 江田 智斉

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。)

大清水公園内におけるセンサデータ取得、および環境マップ作成

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

大清水公園内においてロボットをマニュアル走行させ、2D-LRF、3D-LRF、カメラのログデータを取得し、同時に環境マップを作成する。

2.2 実験成果

ログデータの取得は成功、マップ作成は天候と時間の問題もあり、失敗。

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。