

※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.: 1508

ロボット名: やまぶき 5

チーム名: 機械制御工学研究室(芝浦工業大学)

記載責任者: 菅沼洋平

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。)

1kmの走破が目的

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

マニュアル操作で計測し、自律走行した

2.2 実験成果

1.1kmは走行できた

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

全域をマニュアル操作で計測し、環境地図の作成をした

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

1.1kmまで

3.3 残された課題

全域のきれいな地図の作成と完走

3.4 失敗した理由

1.1km付近の地点でジャイロセンサが所望な値に機能なくなり、走行経路(地図)が歪んでしまった。そのためその地点で所望の自律走行ができなくなった。

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

1.1km

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。