

※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 4 回実験走行 2015/ 10/ 16 （ 土 ）

ロボット No.: 1512-01

ロボット名: ORNE- α

チーム名:

記載責任者:

千葉工業大学

久保田 健太

ロボット設計・制御研究室

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。)

探索対象者の検出

町内の自律走行の実験

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

自律走行データを集めた

探索対象者を見つける実験をした

2.2 実験成果

ロボットの自律走行が不安定になるときがあった

Way point の置き方が悪かった

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

探索エリア

トライアル区間

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

トライアル区間、最初あたりで芝生に乗り上げることがあった

3.3 残された課題

探索対象者

自律走行

3.4 失敗した理由

スタート地点と地図上の位置を一致させることが難しかった

3.5

3.6 確認走行を行った場合は、その記録

※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。

3.7 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。