

※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 本走行 2015/ 11/ 8(日)

ロボット No.: 1532

ロボット名: オッスカル

チーム名: 明治大学 MORIOKA LAB.

記載責任者: 大西 仁英

[1] 本走行前後の実験走行について

1 実験の目的

雨対策に時間を費やしたため、本走行前は実験走行を行っていない。本走行にて十分な結果が得られたため、本走行後の実験も行っていない。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

2.2 実験成果

[2] 本走行について

1 設定した目標

スタートから 1200m 地点までの自律走行

2 本走行の結果

地図を作成しウェイポイントを設定していた 1200m 地点まで完走した。

3 どこまで目的が達成されたか

チームとしての目標は達成した。

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

1200m 到達後、非常停止ボタンにより停止して走行を終了した。

1200m 後の地図データ、自律走行経路のログ取得を行なう必要があった。

1200m~1300m 付近の路面でも安定して走行できるロボット台車への改変などが、課題である。

[3] 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。

大変お世話になりありがとうございました。