

※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 2016 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 2016 第 2 回実験走行 2016/09/22(木)

ロボット No.: 1610

ロボット名: ARUMAJIRO

チーム名: 早稲田大学 天野研究室

記載責任者: 高橋佑允

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。

走行環境の確認および自己位置推定プログラムの確認

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

マニュアルによる走行を行い、自己位置を取得する。全走行区間のセンサログの取得

2.2 実験成果

バッテリーの不調および天候の悪化により断念

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。