

※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.: 1623-2

ロボット名: 暁月拾陸

チーム名: 千葉大学 知能機械システム研究室 記載責任者: 中易 隆太郎

- 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。)
 - ・課題コース視察 ・地図作成 ・モジュール型コンピュータによる自律走行
 - ・探索エリアの情報取得

- 2 実験の具体的内容と成果
 - 2.1 実験の具体的内容
 - ・手押しによる走行用地図の作成, ログデータの取得
 - ・自律走行実験
 - ・探索エリア内のセンサデータ取得
 - 2.2 実験成果
 - ・走行用地図作成
 - ・モジュール型コンピュータによる 1.4[km]地点までの自律走行達成
 - ・探索エリアにて探索対象のセンサデータ取得

- 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
 - ・探索エリアを除く走行区間の自律走行
 - 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)
 - ・中央公園を抜けた 1.4[km]地点で自律走行失敗
 - 3.3 残された課題
 - ・モジュール型コンピュータによる全走行区間の自律走行
 - ・ジャイロセンサエラーの原因究明と対策
 - 3.4 失敗した理由
 - ・地図作成時のジャイロセンサエラー
 - 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。