

※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 3 回実験走行 2016/ 10 / 15 (土)

ロボット No.: 1605-1

ロボット名: ORNE- α

チーム名: 千葉工業大学ロボット設計制御研究
室

記載責任者: 久保田健太

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。)

中央公園付近の地図作成

斜めに取り付けた UTM-30LX から路面の反射強度値を計測

実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

地図を作成した

路面の反射強度値を取得できた

2.2 実験成果

中央公園付近の地図を作成できた

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。