

※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 4 回実験走行 2016/10/16(日)

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。
大清水公園内での自律走行に向けた調整
- 2 実験の具体的内容と成果
 - 2.1 実験の具体的内容
 - ・経路生成とそれに対する実機の挙動の確認
 - 2.2 実験成果
 - ・問題点の抽出に成功
- 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
 - ・大清水公園内の走行
 - 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)
 - ・10m付近まで走行(車速が遅すぎたため途中で中止)
 - 3.3 残された課題
 - ・パラメータの調整
 - 3.4 失敗した理由
 - ・経路生成に使用している車両モデルの調整が不十分であった
 - 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。