

※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.: 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

- ・大清水公園内での経路生成の確認
- ・GNSSによる自己位置推定の調整

2.2 実験成果

- ・経路の生成には成功したが、指令値に値が入らないことがあった
- ・自己位置推定プログラムの修正に成功

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

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。