

※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 (Sun)

ロボット No.: 1613-01

ロボット名: CompactBot

チーム名: 小山高専・弓削商船高専

記載責任者: 中山太智

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。)

- ・地図の作成
- ・自律走行

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

レーザ測域センサを用いたマップの作成

RTK を用いたマップの作成

レーザ測域センサを用いた自律走行

2.2 実験成果

全てのコースの地図を作成した

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

1つ目の橋まで自律走行を行った。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

1つ目の橋まで。

3.3 残された課題

橋を越えること。雨の対策を行うこと。

3.4 失敗した理由

端では磁場の乱れがあり、進行方向を見失うため。

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。