

※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.: 1634

ロボット名: ρ・キューブ

チーム名: ロボットタスク・システム研究室

記載責任者: 奥村知樹

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。)

大清水公園の環境地図を作る。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

TOP-URG と ROS の gmapping パッケージを使って大清水公園の環境地図を作る。

2.2 実験成果

ロボットのモータドライバ(T-frog ドライバ)の USB の部分が破損していたためロボットを走行させることができなかった。

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

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。

搬入・搬出の方法が周知されていなかったように感じた。