

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.: 1645	ロボット名: Itolab House
チーム名: 金沢高専	記載責任者: 澤田茂人

- 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。)
 - GPSによる走行ルート of 緯度経度の取得.
 - コースの画像取得
 - ばね定数の確認。
- 実験の具体的内容と成果
 - 実験の具体的内容
 - ・つくばチャレンジで決められているコースの画像と緯度経度の取得。
 - 実験成果
 - ・大清水公園のトライアル区間後にある坂の走行時に緯度経度とコースの画像の取得をしようとして坂の走行中にロボットが振動し、ノートパソコンのディスプレイが閉じて緯度経度とコースの画像の取得が出来なかった。
- 自律走行実験を行ったチームは以下にもお答え下さい。
 - 自律走行の内容
 - 自律走行の結果(どこまで走れたか等)
 - 残された課題
 - 失敗した理由
 - 確認走行を行った場合は、その記録
 - 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。