

※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5回実験走行 2016/10/29 (土)

ロボット No.: 1605-2

ロボット名: ORNE-β

チーム名: 千葉工業大学ロボット設計制御研究室 記載責任者: 天野達也

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。)

waypoint の作成

全域の自律走行を行うこと

実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

waypoint の作成

全域の自律走行

2.2 実験成果

waypoint を作成を行った

途中で縁石に乗り上げるなどして、ロボットを何度か停止させながらではあるが全域を自律走行した

自律走行実験を行ったチームは以下にもお答え下さい。

3.1 自律走行の内容

全域の自律走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

何度か停止させながらではあるが全域の走行を行った

3.3 残された課題

waypoint を作成した場所にコーンなどが置いてあるとそこに向かおうとするが、進めないためストップしてしまう

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。