

※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.: 1623-2

ロボット名: 暁月拾陸

チーム名: 千葉大学 知能機械システム研究室

記載責任者: 中易 隆太郎

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。)

- ・地図作成 ・全走行区間の自律走行
- ・探索エリアの情報取得

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・手押しによる走行用地図の作成
- ・自律走行実験
- ・探索エリア内のデータ取得

2.2 実験成果

- ・走行用地図作成
- ・スタート地点～中央公園, 中央公園～ゴール地点までの自律走行
- ・探索エリアにて探索対象, その他のセンサデータ取得

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

- ・記録走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

- ・中央公園の約 1[km]地点(記録走行はここまで)
- ・リタイア後, 非常停止スイッチを解除したら茂みから走行経路に復帰しゴールまで自律走行

3.3 残された課題

- ・探索エリアの地図作成

3.4 失敗した理由

- ・前方のロボットを右に避けようとし, 茂みに突っ込んだため

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

- ・中央公園の約 1[km]地点

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。