

※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.: 1639

ロボット名: TRC-20

チーム名: つくばろぼっとサークル

記載責任者: 長田 一馬

### 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。)

オドメトリ、及び URG のデータ記録

自律走行テスト

### 2 実験の具体的内容と成果

#### 2.1 実験の具体的内容

ジョイスティックを用いた操縦でデータの取得

その後自律走行テストを行った

#### 2.2 実験成果

オドメトリを用いた自律走行を多少は行うことができた。

### 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

オドメトリのみを用いた自律走行

#### 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

約 50m

#### 3.3 残された課題

URG を用いて衝突回避及びコースの修正

#### 3.4 失敗した理由

URG を使った制御ができていなかった。

#### 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。