

※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6回実験走行 2016/11/4 (金)

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。)

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

全域の自律走行

2.2 実験成果

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)

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

中央公園ではランドマークが検出されず自己位置が破綻する

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。