

※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 2016/11/5 (土)

ロボット No.: 1605-1

ロボット名: ORNE- α

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: 後藤大輝

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
- 記録走行を行うこと

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
 - 全域の waypoint の保存
- 2.2 実験成果
 - 中央公園で自己位置が破たんしコースアウトした

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)
 - 中央公園で自己位置が破たんしコースアウトした
- 3.3 残された課題
 - PC のスペックが足らず走行のスピードがあげられない
- 3.4 失敗した理由
 - 2D-LIDAR1つだけでは中央公園はランドマークが少なく自己位置が破たん
- 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。