

※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 7 回実験走行 2016/11/05(土)

ロボット No.: 1610

ロボット名: ARUMAJIRO

チーム名: 早稲田大学 天野研究室

記載責任者: 高橋佑允

- 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。
大清水公園内での自律走行
- 2 実験の具体的内容と成果
 - 2.1 実験の具体的内容
 - ・前日に発見した姿勢推定の不具合の修正
 - ・新規 waypoint の確認
 - 2.2 実験成果
 - ・FOG より出力される角速度算出が原因であることを確認
- 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
 - ・大清水公園内の走行
 - 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)
 - ・トライアル区間の完走
 - 3.3 残された課題
 - ・蛇行運転をする箇所がある
 - ・GPS を用いているためマンション横で位置推定が不安定になる
 - 3.4 失敗した理由
 - ・蛇行運転のため外壁に接触してしまう
 - 3.5 確認走行を行った場合は、その記録
 - ・4 回目の確認走行でトライアル区間の自律走行に成功
 - 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。