

※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/ 5(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。)
前日問題のあった車輪の修繕確認
前日用意した環境地図を用いた自律走行
- 2 実験の具体的内容と成果
 - 2.1 実験の具体的内容
前日作成した環境地図をもとに自律走行を行った。
 - 2.2 実験成果
公園内において概ね想定通りの自律走行が確認できた。
ただし公園を出るまでには至らなかった。
- 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
作成した環境地図をもとに、設定したウェイポイントをまわらせた。
 - 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)
225m 地点周辺公園を出るための最後の右折地点。
 - 3.3 残された課題
何度走行しても上記の地点より先に進むことができない。
 - 3.4 失敗した理由
自己位置の推定がずれてしまい、行く先を見失ってしまう。
 - 3.5 確認走行を行った場合は、その記録
確認走行は4度行いその度に上記の地点で止まってしまった。
230m が最大距離
 - 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。