

※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 2017 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 2017 第 1 回実験走行 2017/ 7/ 8(土)

ロボット No.: 1746

ロボット名: A.V.A.Y.O. II

チーム名: 大阪大学 みらいロボットユニオン 2017

記載責任者: 倉鋪 圭太

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。)

つくばチャレンジ 2017 のコースにわたって各種センサ(カメラ, 3D LRF, GPS, IMU,)のデータを取得した。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

台車に各種センサを搭載し、手動にてコースを1週した。

2.2 実験成果

センサのトラブルが頻発し予定していたデータをすべて取得することはできなかったが、今後得られたデータの解析やトラブルシューティングを実施予定である。

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

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

3.3 残された課題

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。