

※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4回実験走行 2017/10/15(日)

ロボット No.: 1722

ロボット名: TRC-21

チーム名: つくばろぼっとサークル

記載責任者: 田島 俊吾

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。)

大清水公園内の走行データの記録およびマップの生成。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

コントローラを用いてロボットを走行させ、正しくマップが生成されているか確認を行った。

2.2 実験成果

前回の実験走行に比べオドメトリのずれが小さくなったが、未だにマップの一部に歪みが生じている。

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。