

※以下の内容を記入し、**実験走行日から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 2014 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 2014 第 3 回実験走行会 2014/ 9/ 21(日)

ロボット No.: 1404

ロボット名: やまぶき 4

チーム名: 内村研究室

記載責任者: 野松大駿

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。)

第一探索エリア内の自律走行

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

3D LIDAR による地図生成。ジャイロを加えた自律走行。

2.2 実験成果

地図生成は滞り無く生成できた。ジャイロは未だ精度が出ていない。

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

前回まで花壇前にて自律走行失敗となっていたが、今回は走行することができた。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

第一探索エリアの途中。

3.3 残された課題

ジャイロの精度向上

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。