

※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-tsukubajp)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.: 1406

ロボット名: TRC-18

チーム名: つくばろぼっとサークル

記載責任者: 須山 晃

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。)

公園の自律走行のテスト(コンクリートブロックのトレースとランドマークの検出テスト)

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

オドメトリと URG を用いて、公園の自律走行に挑戦した。

URG を用いて壁を直線として認識し、その傾きから走行経路を調整する。

2.2 実験成果

壁の傾きを検出することはできたが、トレースがうまくいかなかった。

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

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。