

※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4回実験走行会 2014/10/12(日)

ロボット No.: 1434

ロボット名: あひるのガーコ。

チーム名: 神奈川工科大学吉留・河原崎研究室

記載責任者: 山口諒

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。)

- ・GPS, LRS, ジャイロ, エンコーダのデータ取得
- ・ゲームパッドによるマニュアル操作

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

ゲームパッドを使用してマニュアルでロボットを操作し、第1探索エリア内でのGPS, LRS, ジャイロ, エンコーダのデータ取得を行う。

2.2 実験成果

前回うまくいかなかったゲームパッドでのマニュアル操作がうまくいき、マニュアル操作でのデータ計測に成功した。

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。