

※以下の内容を記入し、**実験走行日から5日以内**に、メールに添付の上、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.: 1443

ロボット名: Capybara I. U.

チーム名: Project C.G.S.

記載責任者: 米田 圭佑

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。)

制御システムの動作確認および、コースデータの取得。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

手動コントローラにより、制御ソフトウェアを用いてロボットを駆動することで、全センサ・アクチュエータの動作を確認し、広場周辺のデータを取得する。

2.2 実験成果

制御システムの動作を確認し、待機場所周辺での走行・および計測ができることを確認したが、コースを走行する前にトラブル(OSの破損)が生じたため、コースの走行には至れなかった。

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。