

※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6回実験走行会 2014/ 11/ 3(月)

ロボット No.: 1424

ロボット名: コルトパイソン

チーム名: KIRT

記載責任者: 和田 直也

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。)

- ・センサデータ収集と手動走行による動作実験

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・オドメトリデータ、RGB カメラ画像、URG の点群データ収集.
- ・USB コントローラによる手動走行実験.

2.2 実験成果

- ・オドメトリデータ、RGB カメラ画像、URG の点群データ収集に成功.
- ・手動走行に成功.

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。