

※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.: 1429-02

ロボット名: RDC-β

チーム名: 千葉工業大学ロボット設計制御研究室

記載責任者: 夏目 和也

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。)

- パラメータの調整、地図作成
- 自律走行の実験

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- オフ探索エリアの自律走行
- オフ探索エリアの地図作成

2.2 実験成果

- オフ探索エリア内の一部自律走行、問題の発生
- オフ探索エリアの地図作成

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

- オフ探索エリア内の自律走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

- スタート地点付近でぬるまろがにひっかき止まり、途中で失敗した。

3.3 残された課題

- IMVのドリフトによる自己位置のずれ
- 車体の軽量化、凹凸(路面)を障害物として検出する。

3.4 失敗した理由

- IMVのドリフト
- 車体が重い、マシンの(URG)

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。