

※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 回実験走行会 2014/ 11 / 10 (月)

ロボット No.: 1407-01

ロボット名: KIT-C3

チーム名: CIR-KIT

記載責任者: 有田 裕太

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。)

環境地図作成, 自律移動実験

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

手押しによるデータ取得と, 環境地図の作成.
作成した地図を用いた自律移動実験.

2.2 実験成果

作成した地図を使って公園を一周することができた.

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

地図と LRF を用いた自律走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

公園を一周し, 白線手前まで自律移動できた.

3.3 残された課題

一部コースアウトしてしまったので, コースアウトしないようにする.
対象人物発見の課題について今回は何もしていないので, これを実験する.

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。