

※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 7 回実験走行会 2014/ 11 / 10 ( 月 )

ロボット No.: 1407-02

ロボット名: KIT-C4

チーム名: CIR-KIT

記載責任者: 田中 良道

- 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。)  
環境地図の作成と, 自律走行実験
  
- 2 実験の具体的内容と成果
  - 2.1 実験の具体的内容  
手動操作による環境地図の作成と, 自律走行実験.
  
  - 2.2 実験成果  
環境地図の作成には成功したが, 自律走行実験では, 安定した走行を行うことができず,  
大清水公園を一周する課題を達成できなかった.
  
- 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  
環境地図と 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)  
開始地点より約 3m から走行が不安定となり, 約 10m 地点でコースアウトした.
  
  - 3.3 残された課題  
安定した自律走行の実現.
  
  - 3.4 失敗した理由  
自己位置推定の失敗と実際にロボットに与えられる指令値の振動が原因と考えられる.
  
  - 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。