

※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 回実験走行会 2014/ 11/ 15(土)

ロボット No.: 1410

ロボット名: KOJIRO

チーム名: 早稲田大学 天野研究室

記載責任者: 藤原 浩平

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。)

トライアル区間での自律走行達成

モータードライバーの動作確認

トライアル区間外の waypoint の確認

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

確認走行

モータードライバーの動作確認

トライアル区間外の waypoint の確認

2.2 実験成果

確認走行 : 達成

モータードライバーの動作確認 : 正常に動作することを確認

トライアル区間外の waypoint の確認 : 並木道, ゴール付近の waypoint の修正が必要であることを確認

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

確認走行

トライアル区間外での自律走行試験

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

確認走行 : 達成

トライアル区間外 : 並木道において自己位置推定がうまくできず自律走行を中止

3.3 残された課題

並木道, ゴール付近の waypoint の修正

並木道での自己位置推定

3.4 失敗した理由

トライアル区間外 : 並木道における GPS のミス FIX

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

完走

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。