

※以下の内容を記入し、**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 2017 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 2017 本走行 2017/ 11/ 5(日)

ロボット No.: 1708-1

ロボット名:プロキオンⅡ

チーム名:大阪工業大学情報科学部

記載責任者:宮脇 健三郎

[1] 本走行前後の実験走行について

1 実験の目的

完全自作台車によるチャレンジのため、まずはハードウェア的な問題の確認を第一とした。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

作成した地図に基づく自律走行。

2.2 実験成果

30～40m地点

[2] 本走行について

1 設定した目標

30～40m 地点

2 本走行の結果

50m

3 どこまで目的が達成されたか

走行距離はごくわずかであったが、設定した目標は達成できた。

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

毎回特定の場所で自己位置推定に失敗する。センサの配置やプログラムの改良が必要である。

[3] 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。