

※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.: 1722

ロボット名: TRC-21

チーム名: つくばろぼっとサークル

記載責任者: 田島 俊吾

[1] 本走行前後の実験走行について

1 実験の目的

大清水公園内の自律走行。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

大清水公園内の自律走行を行った。

2.2 実験成果

第一コーナーで公園内の芝生へ乗り上げた。

[2] 本走行について

1 設定した目標

大清水公園内の自律走行。

2 本走行の結果

第一コーナーで公園内の芝生へ乗り上げた。

3 どこまで目的が達成されたか

マップから目標地点までのパスの生成とパスに従って走行する事まで可能となった。

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

芝生へ乗り上げるものの毎回同じルートを辿ることから、自己位置推定に使用したマップ自体が正しくないと考えられる。

[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。