

※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 第 回実験走行 2017/ 11 / 4 (土)

ロボット No.: 1728-01

ロボット名: Dulcinea

チーム名: 大阪市立大学知識情報処理工学・機 記載責任者: 田窪朋仁

械力学合同チーム

- 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。)
前日の走行で地図を作ることのできなかったプログラムの修正確認. 全コースの計測と自律走行実験.
- 2 実験の具体的内容と成果
 - 2.1 実験の具体的内容
全走行区間(信号なし)の計測と地図作成と自律走行実験.
 - 2.2 実験成果
前日のプログラム不備を修正し, 全コースの地図作成が行えた. また, 自律走行実験を行ったところ, 小型 PC の電力消費がおもったよりも大きく30分程度でバッテリーがゼロになり走行できなくなることを確認した.
- 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
全コースの自律走行
 - 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)
1000m手前
 - 3.3 残された課題
小型 PC 用のバッテリー容量不足. ノートパソコン+拡張バッテリーで緊急対応.
 - 3.4 失敗した理由
短距離の走行実験ではわからなかった小型 PC 用のバッテリー容量不足.
 - 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。