

※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.: 17 28-2

ロボット名: GDR-a01

チーム名: 大阪市立大学 知識情報処理工学・ 記載責任者: 志水 惇哉(今津 篤志)

機械力学研究室 合同チーム

[1] 本走行前後の実験走行について

1 実験の目的

確認走行範囲での自律走行

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

確認走行範囲で自律走行を行った

2.2 実験成果

スタートして最初の角を曲がる時に、その場で回転できなくなった。

[2] 本走行について

1 設定した目標

確認走行範囲の走破

2 本走行の結果

確認走行範囲の最初の角は曲がることができた。2 個めの角を曲がる時に、その場で回転できなくなった。

3 どこまで目的が達成されたか

自己位置推定については、問題なく行うことができていた。

確認走行範囲の走破を達成することはできなかった。

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

その場で回転するのに必要な出力が足りなかったと考えられる。

前日の実験で確認走行範囲の上り坂のドングリで車輪が空転したため、おもりを追加したことが影響したと考えられる。

[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。