

※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 5 回実験走行会 2014/ 10/ 13(月)

ロボット No.: 1435

ロボット名: ViBAR

チーム名: 大阪大学 コマツ講座

記載責任者: 倉鋪 圭太

大須賀・石川研究室 ジョイントチーム

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。)

第4回実験走行会にて確認した方法を用い、自律走行を実施する。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

台風19号の接近と雨天のため、実験は実施しなかった。

2.2 実験成果

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

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

3.3 残された課題

3.4 失敗した理由

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。