

※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 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 2015 第 1 回実験走行会 2015/ 7/ 4(土)

ロボット No.: 1508

ロボット名: やまぶき5

チーム名: 機械制御工学研究室(芝浦工業大学)

記載責任者: 菅沼 洋平

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。)

大清水公園の環境地図データの取得と走行

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

コース全体の環境データの取得。

2.2 実験成果

コース全体の環境データを取得。走行失敗。

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

ジャイロオドメトリとマップマッチングを用いて走行。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

スタートから約 150m地点で走行失敗。

3.3 残された課題

ジャイロの修正。マッチングの修正。GPS の導入。

3.4 失敗した理由

ウェイポイントが障害物の上に生成されていた。

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。