

※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 2015 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4回実験走行 2015 / 10 / 17 (土)

ロボット No.: 1509

ロボット名: Capybara A.T.

チーム名: 早稲田大学マイクロマウスクラブ

記載責任者: 篠田圭介

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。)

前回発生したセンサの不具合が解決されたか確認する。また、可能であれば自律走行を行う。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

コース一周分のマップデータおよびウェイポイントの作成を行う。

2.2 実験成果

センサの不具合は現れなかったが、手動操作のコントローラ関係で不具合が発生した。

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

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。