

※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 5 回実験走行 2017/ 10/ 29 (日)

ロボット No.: 1720

ロボット名: ARUMAJIRO

チーム名: 早稲田大学天野研究室

記載責任者: 中野裕介

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。)

- ・確認走行区間の自律走行
- ・人探査エリアのカメラ画像ほかデータ取得

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

確認走行区間の自律走行

2.2 実験成果

20 m 程進んだ地点で右にコースアウト

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

確認走行区間の自律走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

- ・20 m 程進んだ地点で右にコースアウト
- ・蛇行

3.3 残された課題

- ・GPS による車両姿勢推定の改良
- ・ステア角の制御

3.4 失敗した理由

- ・推定車両姿勢がずれてしまったことで、次の目標値であるポイントの座標がずれてしまったため。

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。