

※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 2018 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 2018 第 1 回実験走行 2018/ 6/30 (土)

ロボット No.: 1819-2

ロボット名: 小梅

チーム名: 関西学院大・東海大・東洋大・産技

記載責任者: 角田 絵未

大・合同チーム(2)

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。)

URG を利用し、手押しまたはアナログスティックを動かしながら走行場所の地図作成を行うことである。
また、走行場所の現地の状況の視察を行うことである。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

現地の状況を確認し、手押しで走行場所を廻ることで地図の作成を行う。

2.2 実験成果

残念ながら地図作成のプログラムが正常に作動せず、地図の作成は断念した。

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。