

※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 2 回実験走行 2018/ 8 / 4 (土)

ロボット No.: 1809

ロボット名: coyomi

チーム名: 小山・弓削商船・群馬高専合同チーム

記載責任者: 井上一道

1 実験の目的

動力無しのロボット(手押し移動)で環境地図構築

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

エンコーダ+各種センサ(2D/3D-LIDAR, Camera, GPS)の測定データ取得

2.2 実験成果

走行区間の測定データを取得し、環境地図が構築できた。次回は確認走行区間の自律移動を目指す

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。