

※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 3 回実験走行 2018/ 9/ 15(土)

ロボット No.: 1856

ロボット名: SRIM Car ピクシー

チーム名: ITD Lab

記載責任者: 岩田啓明

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。)

ステアリング周りを改善したロボットの動作確認と自律走行の実験

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

確認走行区間を自律走行させて挙動を確認、ログ取得

2.2 実験成果

ロボットの挙動を確認した。

自律走行させてログを取得した。

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

確認走行区間の左右のスタート地点からの自律走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

左右どちらからでもスタートできた。

スタートから 170m 付近でコースアウトした。

走行速度は不安定

3.3 残された課題

コースアウトの原因を調べる

走行速度の安定化

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。