

※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 5 回実験走行 2018/10/14(日)

ロボット No.: 1817

ロボット名: GDR-08 A パーツ+B パーツ

チーム名: 大阪市立大学機械力学研究室

記載責任者: 今津 篤志

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。)

実験コースの map を作成し、waypoint をおいて走行すること。

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 map を作成し、確認走行区間に waypoint をおき
自律走行を試みた。

2.2 実験成果

確認走行区間の map の作成に成功、確認走行区間に waypoint をおくことに成功。

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

スタートから 40m 程度のところで左に大きくコースから外れる

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

40m

3.3 残された課題

雨天対策、自己位置推定の精度向上

3.4 失敗した理由

waypoint が途切れていた

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。