

※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-tsukubajp)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 本走行 2018/ 11/11(日)

ロボット No.: 1824

ロボット名: KUARO

チーム名: 関西大学ロボット・マイクロシステム 記載責任者: 福田 優人

研究室

[1] 本走行前後の実験走行について

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。)

目的: 公園地図作成

準備: 特になし

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

ロボットを操作して、公園内の情報をレーザーによって取得する

2.2 実験成果

ゴール直前までではあるが、精度の良い地図を作成することができた。

[2] 本走行について

1 設定した目標

公園まで到達

2 本走行の結果

公園まで到達したが、公園の入り口にて失敗

3 どこまで目的が達成されたか

公園まで到達

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

障害物の間が狭く、うまく通り抜けることができなかった。

また、公園内での一度も実験を行えていなかったため、対処ができていなかった。

[3] 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。