

※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.: 1829-2

ロボット名: Orange B3 2018

チーム名: 法政大学自律ロボット実験室(ARL)

記載責任者: 滝沢 大輔

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。)

ロボットを自律移動させ、特定のコースを完走させる。

また、それに伴い、自律移動に必要な機器の扱い方及び知識の習得を行う。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

センサーを用いて、MAP データを取得し、Waypoint を配置、自律移動させる。

2.2 実験成果

スタート直後に自己位置推定ができず停止

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

上記通り

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

上記通り

3.3 残された課題

センサーの増設

3.4 失敗した理由

Waypoint の配置ミス

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。

特になし