

※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7回実験走行 2018/11/9(金)

ロボット No.: 1812

ロボット名: 強引 MyWay2

チーム名: チームさくら

記載責任者: 猪熊一行

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。)

地図作成用のコースのデータ取り

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

コースを有線リモコンモードで走行させて、センサー(2D-LRF(レーザーレンジファインダー), IMU(慣性航法装置),車輪のエンコーダ)のデータを記録する。

2.2 実験成果

確認走行区間のデータのみを取得することができた。雨のため、終了時間前に撤収した。

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

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。