

※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2回実験走行 2018/8/4(土)

ロボットNo.: 1806

ロボット名: Deer hummer

チーム名: Team of senior car

記載責任者: 中山 雄一郎

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。)

地図の制作

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

手押しでVLP-16によりスタート地点から横断歩道までのマップの制作

2.2 実験成果

スタート地点からの地図

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。