

※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 第 3 回実験走行 2018/ 9/ 15(土)

ロボット No.: 1810-2

ロボット名: Mercury(TsukubaModel)

チーム名: 群馬大学リバストチーム

記載責任者: 村上公介

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。)

画像処理によってロボットの行動をリアルタイムで制御すること、且つ安全に正確に認識することを目的としています。特に今回は会場が変更となり、芝生に侵入することが望ましくないことから、芝生を認識し侵入しないことを主として取り組む。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

実験走行区間のログデータ(LiDAR,カメラ画像等)をマニュアル操縦で取得した。

2.2 実験成果

LiDAR の取得可能距離と、画像を集めることが出来た。

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。