

※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.: 1821

ロボット名: あかつき 2018

チーム名: 千葉大学知能機械システム研究室

記載責任者: 白川 珠生

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。)

- ・信号機付近での自律走行
- ・指定チェックポイントを経由する自律走行
- ・各種データ取り

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・信号機付近～公園内での自律走行

2.2 実験成果

- ・一部区間で自己位置推定に失敗, その他の範囲で自律移動に成功

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

- ・信号機付近～公園内での自律走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

- ・信号機付近～公園内

3.3 残された課題

- ・自己位置推定の精度の向上
- ・信号機認識, 信号色識別, 探索人物の検出の実装

3.4 失敗した理由

- ・位置推定精度が悪い

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。

- ・運営ご苦労様です。感謝いたします。