

※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3回実験走行 2018/09/15(土)

ロボットNo.: 1855

ロボット名: T.T.

チーム名: U.S.R.

記載責任者: 室 恵二

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。)

経路追従制御のテスト、停止線/信号/探索対象画像のデータ集め

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

前回までのログデータであらかじめ作成した地図と、開発した経路追従制御を用いて自律走行のテスト  
探索と自律走行制御用の画像データ収集

2.2 実験成果

自己位置の認識結果を経路追従制御に渡す部分でバグがあり、スタート位置から走り出せず  
画像データは停止線、信号、探索対象をRGB画像+Depth画像で収集済み

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

なし

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。