

※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 5 回実験走行 2018/ 10/ 14(日)

ロボット No.: 1811

ロボット名: Strayder

チーム名: 日本工業大学 石川研究室

記載責任者: 市埜 知也

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。)

前日に再取得したコース全域の地図を用いての公園内での自律走行

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

公園内の自律走行, リアルセンスでのコースの地面の bag データの採取
web カメラを用いて交差点点内における信号の認識

2.2 実験成果

雨のため自律走行はできなかったが, マニュアル走行での自己位置推定の精度の確認,
bag データの取得, 信号の認識はできた

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

雨のため断念

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。

雨の中での運営でしたが、お疲れ様でした