

※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5回実験走行 2018/10/14(日)

ロボット No.: 1829-1

ロボット名: Orange2018

チーム名: 法政大学自律ロボット実験室(ARL)

記載責任者: 中村 亮太

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。)

- ・本番を想定した自律走行
- ・マップ取り
- ・各課題のデータ取り

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・実機の一時停止および再発進の実験
- ・人物探索、信号認識のデータ取り

2.2 実験成果

- ・3に記述

Depth カメラのデータ取得を行えた。

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

- ・信号機までの自律走行の確認

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

信号機手前まで自律走行成功

3.3 残された課題

縦列の位置が変更になったので、Waypoint の調整

3.4 失敗した理由

縦列モジュールにバグがあったため

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。