

※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4回実験走行 2018/10/13(土)

ロボット No.: 1857-1

ロボット名: Auk I

チーム名: 明治大学 MORIOKA LAB.

記載責任者: 古谷 琢海

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。)

- ・地図作成
- ・ウェイポイント作成
- ・白線停止プログラムの実装

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・確認走行区間のウェイポイント作成と自立走行
- ・確認走行区間後の地図作成とウェイポイント作成
- ・白線一時停プログラムの確認

2.2 実験成果

- ・確認走行区間のウェイポイント完成
- ・信号までの地図とウェイポイント完成
- ・白線近くでの一時停止

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

- ・確認走行区間の自律走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

確認走行区間の自立走行達成

3.3 残された課題

一時停止した時の白線との距離が少し遠くなっているため、その修正

3.4 失敗した理由

なし

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

なし

3.6 記録走行を行った場合は、その記録

※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。

なし

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。

特になし