

※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.: 1804

ロボット名: ことぶき 2

チーム名: 芝浦工業大学 機械制御工学研究室

記載責任者: 和田一志

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。)

公園内での自律移動。

信号を認識し自律的に横断歩道を渡る。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

公園内での自律移動。

信号認識及び横断歩道の自律移動。

2.2 実験成果

うまくマッチングを行うことができず一部区間のみ自律移動をした。

信号を認識し、自律的に横断歩道を渡ることに成功した。

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

公園内での自律移動。

信号認識し自律的に横断。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

公園内の一部区間(公園入り口付近)。

3.3 残された課題

公園内のその他区間での自律移動。

3.4 失敗した理由

地図とのマッチングに失敗した。

作成したプログラムにバグがあり正常に動かなかった。

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。