

※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8回実験走行 2018/ 11/ 10(土)

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: 中村 涼

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。)

本番前の自律走行

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

自律走行

2.2 障害物回避

2.3 確認走行区間手前の一時停止の調整

2.4 実験成果

自律走行, 障害物回避は問題なかったが

一時停止は自重で下がってきてしまい停止線を越える場面が多々あり調整に時間がかかった。

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

チェックポイントをきちんと通過できるか

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

一時停止で停止線を越えてしまったが, それ以外は問題なかった

3.3 残された課題

一時停止問題

3.4 失敗した理由

停止線手前が坂道になっておりバックモードの調整不足

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。