※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　7　回実験走行　2018/　11　/　9　（　金　）

ロボット No.: 1833　　ロボット名：ORNE　γ

チーム名：千葉工業大学未来ロボティクス学科Ｘ　記載責任者：井関　仁哉

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。）

目的　確認走行区間の自律走行への準備　画像データの収集

準備したこと　事前に収集した画像データを使いニューラルネットワークを学習

2　実験の具体的内容と成果

2.1　実験の具体的内容

学習済みニューラルネットワークの推定結果を確認（左旋回　右旋回　直進のいずれか）

確認走行区間の直進に絞って画像データを収集

2.2　実験成果

多くの状況で左旋回と推定していることを確認

カメラを立てた状態でデータを収集

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

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。