

※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 本走行 2018/ 11/11(日)

ロボット No.: 1803

ロボット名: Harou-v I

チーム名: YamaneLab

記載責任者: 三品晟瑠

[1] 本走行前後の実験走行について

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:

確実にスタートからゴールまで走行すること。

準備:

公園内の WP の調整。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

スタートから横断歩道までの自律走行

2.2 実験成果

実験走行では、スタートから横断歩道までの自律走行をすることができた。

[2] 本走行について

1 設定した目標

目的地であるゴールまで確実に走行する。

2 本走行の結果

スタートから 58m までの自律走行

3 どこまで目的が達成されたか

ゴールまで確実に行くという目的を定めたが達成することができなかった。

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

来取得しなければならない特徴を大勢の人がいたため捉えることができなかったことが原因ではないかと考えられる。

[3] 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。

全 8 回のつくばチャレンジ運営ありがとうございました。

8 回を通していろいろな経験ができ、来年につながる実験 本走行になりました。