

※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.: 1810-1

ロボット名: Mercury(FullCustomModel)

チーム名: 群馬大学リバースチーム

記載責任者: 鹿貫 悠多

[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: ロボットのナビゲーションシステムに問題がないか確認

準備:

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

確認走行区間の自律走行

2.2 実験成果

確認走行区間を走行させ問題がないことを確認した

[2] 本走行について

1 設定した目標

- ・全てのチェックポイントを通過してコースの完走
- ・信号認識による横断歩道区間の自律走行

2 本走行の結果

設定した目標を全てクリアできた

3 どこまで目的が達成されたか

目標は全て達成されたが、障害物回避において改善すべき点が見つかったため来年度の課題としたい

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

[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。