

※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-tsukubajp )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.: 1810-2

ロボット名: Mercury(TsukubaModel)

チーム名: 群馬大学リバースチーム

記載責任者: 村上公介

### [ 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: 画像処理によってロボットの行動をリアルタイムで制御すること、且つ正確に認識することを目的とする。

準備: 公園内は周囲に目安になる物体が少ないため、以前より高性能な 3DLiDAR 及びカメラを用意した。

#### 2 実験の具体的内容と成果

##### 2.1 実験の具体的内容

指定したルートを自律走行させ、信号認識も自動で認識させる。

##### 2.2 実験成果

安全に自律走行し、信号認識についても正しく動作した。

### [ 2 ] 本走行について

#### 1 設定した目標

完走及び、自律による信号認識

#### 2 本走行の結果

完走し、自律による信号認識も正しく行った

#### 3 どこまで目的が達成されたか

画像処理によってロボットの自律走行、探索の補助を行うつもりであったが、思っていたような成果は挙げられなかった。

#### 4 失敗した場合は、その理由として考えられること

### [ 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。