

※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.: 1821

ロボット名: あかつき 2018

チーム名: 千葉大学知能機械システム研究室

記載責任者: 白川珠生

[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: 本走行で使用するプログラムでの最終確認

準備: 実験だけを目的として準備したことは特になし

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

横断歩道横断以外は本走行と同様にスタート～ゴールまでを自律走行させる

2.2 実験成果

信号機付近, 固定探索エリアにて自己位置推定が破綻

[2] 本走行について

1 設定した目標

・完全課題達成

2 本走行の結果

・完全課題達成(信号機認識と自律横断, 全ての探索対象の発見, 全てのチェックポイント通過)

3 どこまで目的が達成されたか

・設定した目標が達成された。

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。

運営ありがとうございました。お疲れ様でした。