

※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/ 11/09 (金)

ロボット No.: 1829-1

ロボット名: Orange2018

チーム名: 法政大学自律ロボット実験室(ARL)

記載責任者: 中村 亮太

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。)

完走のための実験

課題達成のためのデータ取り

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

固定コースでの自律走行実験

信号認識のデータ取り

2.2 実験成果

固定コースで Waypoint のずれがあることを確認できた。

データから閾値を設定

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

固定コース部での自律走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

公園に入る手前で失敗

3.3 残された課題

Waypoint の修正

複合実験

3.4 失敗した理由

障害物に接近しすぎてロボットが動けないと判断してしまった。

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。