

※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.: 1841

ロボット名: TED

チーム名: KIRT

記載責任者: 足立 菜美

[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: 確認走行区間から公園に入るまでの自律走行及び人物検出のためのデータ取り

準備: 通常より1時間早く出発し走行区間のデータ修正を行った。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・確認走行区間から公園に入るまでの自律走行
- ・信号検出及び人物検出のためのデータ取り

2.2 実験成果

- ・確認走行区間から横断歩道手前までの自律走行
- ・信号及び人物検出のためのデータ取得

[2] 本走行について

1 設定した目標

信号検出を含む区間の公園手前までの自律走行

2 本走行の結果

横断歩道直前約 400m の自律走行

3 どこまで目的が達成されたか

信号検出以外の目標は達成

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

逆光による信号検出の失敗及び実験不足。

[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。