

※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 4 回実験走行 2018/ 10 / 13 (土)

ロボット No.: 1810-1

ロボット名: Mercury(FullCustumModel)

チーム名: 群馬大学リバストチーム

記載責任者: 鹿貫 悠多

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。)

コース全域の自立走行, ログの収集

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・ 信号認識のためのログデータ取得
- ・ 自律走行の確認

2.2 実験成果

- ・ 変更後の信号認識・横断歩道の通過に成功
- ・ 公園を除くコースの自律走行に成功

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

コース全体での自律走行を行った。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

公園以外のコースの自律走行に成功。

公園内の Way-Point の設定が甘かったため、芝生に入りそうになり自律モードを停止

3.3 残された課題

Way-Point の調整が必要

3.4 失敗した理由

Way-Point の調整不足

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。