

※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.: 1824

ロボット名: KUARO

チーム名: 関西大学 ロボットマイクロシステム研究室 記載責任者: 山上 悟史

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。)

- ・前回作成した地図の精度確認
- ・確認走行区間までの自律走行

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

2.2 実験成果

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

- ・確認走行区間までの自律移動

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

- ・確認走行区間までは自律移動できることが確認できた。

3.3 残された課題

- ・確認走行区間以降の自律移動

3.4 失敗した理由

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。

マニュアル走行による横断歩道通過後の走行再開について、どれくらいの時間、どのような操作まで許容されているのかお聞きしたのですが、回答をまだもらっていないのでメール等でお答えしていただけたら幸いです。