

※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 06 回実験走行 2018/ 11/ 04(日)

ロボット No.: 18-05

ロボット名: ARUMAJIRO

チーム名: 早稲田大学 天野研究室

記載責任者: 松尾 一毅

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。)

- ・実験走行区間の走行
- ・人物認識の確認
- ・公園内林区間の GNSS データ及び走行データ取得

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・人物認識プログラムを実行し、探索対象を見つけられるかを試す

2.2 実験成果

- ・探索対象を見つけられた

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~実験走行区間をチェックポイントに沿って走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

- ・信号部分と林間部分以外を走行

3.3 残された課題

- ・信号部分と林間部分の走行

3.4 失敗した理由

- ・信号部分: プログラムが未実装
- ・林部分: GNSS が入らない・カルマンフィルタのチューニング不足

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

記録なし

3.6 記録走行を行った場合は、その記録

記録なし

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。

最後までがんばります。