

※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 回実験走行 2018/ 11 / 9 (金)

ロボット No.: 1852

ロボット名: Emu

チーム名: IPLabo

記載責任者: 中村勇太

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。)

確認走行区間の走破

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

交差点認識機能の試験

道なり走行の精度評価

2.2 実験成果

雨天により、セマンティックセグメンテーションの精度低下の発生、分類できず

確認走行区間の狭路を走破できず

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

確認走行区間の走破

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

確認走行区間の折返し地点

3.3 残された課題

天候に依らないセマンティックセグメンテーション

3.4 失敗した理由

色情報が大幅に異なるため、晴れの日に作成した学習データセットでの分類結果とは大きな差ができてしまった

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。