

※以下の内容を記入し、**実験走行日から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 2015 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 2015 第 2 回実験走行会 2015 / 09 / 26 (土)

ロボット No.: 1516-1

ロボット名: Cranberry2015

チーム名: 千葉大学 知能機械システム研究室

記載責任者: 謝 思陽

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。)

・自律走行実験 ・走行用地図の作成 ・横断歩道自律走行実験

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 ・自律走行実験(人物探索なし) ・横断歩道部分の走行用地図作成

2.2 実験成果

・確認走行達成
・自律走行は横断歩道通過後走行失敗(振動によるプログラムダウン 1 回, 自己位置推定破綻 2 回)
・横断歩道部分の走行用地図取得

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 1 回 ・全区間自律走行 2 回(人物探索なし)

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

・確認走行達成 ・自律走行は横断歩道通過後走行失敗(再現性あり)

3.3 残された課題

・横断歩道対策プログラムの補充
・人物探索

3.4 失敗した理由

・横断歩道対策の不足

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

・確認走行達成

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。