

※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 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3回実験走行 2015/ 10/ 17（土）

ロボット No.: 1527-1

ロボット名:Pioneer3AT-GR15

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。)

LRF を用いた自律走行の評価

人物検出アルゴリズムの評価

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

事前に LRF から得られた 2 次元データから作成したマップを用いて自律走行の実験を行った。

2.2 実験成果

ロボット故障のため、実験を中止。

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

大清水公園内の自律走行実験

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

スタート後の直進を走行中ロボットが故障したため、実験を中止した。

3.3 残された課題

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。