

※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2016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2016 第 2 回実験走行 2016/ 9 / 22 (木)

ロボット No.: 1605-1

ロボット名: ORNE- α

チーム名: 千葉工業大学ロボット設計制御研究
室

記載責任者: 橋本歩

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。)

センサによるデータの取得
物体検出のための動画撮影

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

ロボットに搭載したセンサのデータ取得
物体検出による信号の判別のため、横断歩道付近の動画撮影

2.2 実験成果

現地でセンサのデータを取得できた
横断歩道付近の動画を撮影出来た

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

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

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。