

※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 4 回実験走行 2016/ 10/ 16(日)

ロボット No.: 1609-2

ロボット名: MML-05-Y

チーム名: 芝浦工業大学 マイクロメカトロニクス 記載責任者: 柳川 拓也

研究室

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。)

確認走行の達成

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

確認走行の達成

コース内での自律走行の確認

信号のデータ取得

2.2 実験成果

確認走行を達成することができた

コース全域(横断歩道を除く)での自律走行には問題が確認できた

信号のデータを取得できた

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

確認走行を達成した

公園を抜けて自律走行させた

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

確認走行を達成した

途中人やロボットに近づきすぎたため緊急停止スイッチを押してしまった

3.3 残された課題

周囲の人やロボットに対してより安全な動きを考える

3.4 失敗した理由

人やロボットに近づきすぎてしまった

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

確認走行区間の自律走行の達成

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。