

※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.: 1626-1

ロボット名: Mercury(Laser Model)

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。)

自律走行アルゴリズムの確認

### 2 実験の具体的内容と成果

#### 2.1 実験の具体的内容

事前を取得した経路データをもとに自律走行の実験を行った。  
信号機検出の調整を行った。

#### 2.2 実験成果

信号機検出の精度を高めることに成功。

### 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

コース全体の自律走行  
人物検出アルゴリズムの確認  
信号機検出アルゴリズムの確認

#### 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

コース自体は全体をとおして自立走行可能

#### 3.3 残された課題

信号機の検出精度の向上

#### 3.4 失敗した理由

信号機の色抽出における誤検出

#### 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。

実行委員長から設営したテントに横幕を張ることを禁止されましたが、晴天時には日当たりが良すぎてテントの中で待機やデバッグを行うことが非常に辛く、そのような場合には、せめて4方向の内一箇所だけでも横幕を張らせていただくことはできないでしょうか?ご検討いただけると幸いです。