

※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 3 回実験走行 2016/ 10/ 15(土)

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。)

経路データの取得

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

コース全体の走行しデータの取得を行った。

取得したデータをもとに自律走行の実験を行った。

2.2 実験成果

横断歩道を除く区間における自律走行は成功。

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

直射日光が当たっているときの人物の検出

3.4 失敗した理由

信号機の色抽出における誤検出

晴天時のカメラの調整不足

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。