

※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.: 1628-01

ロボット名: MAUV

チーム名: 宇都宮大学 尾崎研究室

記載責任者: 土方 優明

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。)

横断歩道を除く全区間の自律走行

信号区間の地図作成

データの収集

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

スタートから自律走行

信号区間での地図作成、データ収集

2.2 実験成果

横断歩道へは進まずにゴールまで走行

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

事前に作成した地図を用いた自律走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

横断歩道へは進まずにゴールまで走行

3.3 残された課題

信号機検出および人探索

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

横断歩道へは進まずにゴールまで走行

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。