

※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.: 1636

ロボット名: AR Skipper

チーム名: 防衛大学校滝田・富沢研究室

記載責任者: 滝田 好宏

- 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。)
新車体の車検通過と確認走行の完走および環境地図作成
- 2 実験の具体的内容と成果
 - 2.1 実験の具体的内容
新車体の車検通過
大清水公園を出るまでの区間の自律走行と地図とウェイポイントの確認
 - 2.2 実験成果
認定走行区間の完走
- 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
地図作成区間の自律走行
 - 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)
部分的な地図作成区間の自律走行は可能になった。
 - 3.3 残された課題
全走行区間の地図作成, 自律走行, 信号検出, 探索対象検出
 - 3.4 失敗した理由
該当しない
 - 3.5 確認走行を行った場合は、その記録
確認走行区間は完走
 - 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。
運営ご苦労さまでした。