

※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.: 1648

ロボット名: A.V.A.Y.O.

チーム名: 大阪大学 みらいロボットユニオン S 記載責任者: 倉鋪 圭太

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。)

第3回実験走行で取得したデータをもとにした、画像からの走行路検出や地点認識実験の実施。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

ロボットをコースに沿って手動走行させ、その間取得した画像からオンラインで走行路検出および地点認識を行った。また、前日に引き続きデータの取得を実施した。

2.2 実験成果

実験準備不足のため満足な結果が得られなかったため、次回実験走行に向けて実地で走行戦略の見通しや問題点などを確認した。

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

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

3.3 残された課題

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

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。