

※以下の内容を記入し、**実験走行日から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 2014 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 2014 第 8 回実験走行会 2014/ 11 / 14 (金)

ロボット No.: 1448

ロボット名: Full Automatic

チーム名: 信州大学 AISLAB

記載責任者: 古山 真人

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。)
ログデータの取得,地図の作成,走行環境の確認,自律走行の確認

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

ログデータの収集,マニュアル走行,自律走行

2.2 実験成果

ログデータ,地図,

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

トライアル区間で走行確認(地図とのマッチング等)

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

トライアル区間開始地点から 50m 程度

3.3 残された課題

走行経路の設定

3.4 失敗した理由

地図とのマッチングが上手くいっていないため

走行経路の設定間違い

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。