

※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 9 回実験走行会 2014/ 11 / 15 (土)

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),走行経路の設定が適切かどうかの確認
 - 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 100~150m 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
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。