

※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 2017 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 2017 第 7 回実験走行 2017/ 11 / 4 (土)

ロボット No.: 1705

ロボット名: PeGASuS

チーム名: 横浜国立大学

記載責任者: 松野 俊文

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。)

道なり走行, 分岐検出の確認

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

(確認走行区間において)道なり走行, 分岐検出プログラムの実行

2.2 実験成果

道なり走行: 道なりの検知が不安定で、道から外れるケースが何度か見受けられた

分岐検出: 第1カーブ(花壇付近)の分岐が検出されない

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

公園内における自律走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

スタート後 50m 前後で芝生内に突入

3.3 残された課題

道なり判断の改善

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。