

※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 本走行 2017/ 11/ 5(日)

ロボット No.: 1719

ロボット名: KUARO

チーム名: 関西大学 ロボット・マイクロシステム 記載責任者: 村田 直樹

研究室

[1] 本走行前後の実験走行について

1 実験の目的

本走行に向けた自律走行の最終確認

本走行で失敗した原因の調査

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

本走行とほぼ同じ条件での自律走行

2.2 実験成果

数回の緊急停止があったものの、コースを走破した

[2] 本走行について

1 設定した目標

コースの完走

探索対象人物の検出

2 本走行の結果

スタート直後にコースの右側に進んでしまい、コースに復帰できず終了した

3 どこまで目的が達成されたか

全く達成できなかった

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

現在調査中

[3] 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。

※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。