

※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.: 1728-01

ロボット名 :Dulcinea

チーム名 : 大阪市立大学知識情報処理工学・機 記載責任者 : 田窪朋仁

械力学合同チーム

[1] 本走行前後の実験走行について

1 実験の目的

信号機を除く全コースの走行実験.

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

人物認識を含む全コースの走行実験.

2.2 実験成果

本走行後の実験走行では 2000m を完走.

[2] 本走行について

1 設定した目標

マイルストーン3(信号機なしの 2000m)

2 本走行の結果

90m(公園内の2つ目の曲がり角付近の植え込みにつっこみ, タイヤがスリップ. 推定自己位置が大幅にずれてしまい, 自律走行不可能になった.)

3 どこまで目的が達成されたか

何も達成できていない.

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

確認走行区間内の観客をレーザで認識したことによる自己位置の予測がずれたため, 想定したコースから外れたと考えられる.

[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。