

※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.: 1731-1

ロボット名: Mercury(Laser Model)

チーム名: 群馬大学リバースチーム

記載責任者: 鹿貫 悠多

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。)

- ・コース全体の走行, 人物検出, 信号認識の確認

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

本走行に向けて全体的な確認を行った。

2.2 実験成果

全体的に大きな問題もなく課題の完全達成も可能であった。

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

人物検出, 信号認識を含むコース全体の自律走行を行った。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

スタート地点からゴールまで問題なく走行できた。

人物探索・信号認識ともに高い精度で達成可能であった。

3.3 残された課題

特になし

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。