

※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.: 1731-2

ロボット名: Mercury(VisMo)

チーム名: 群馬大学リバーストチーム

記載責任者: 須田 雄大

[1] 本走行前後の実験走行について

1 実験の目的

自律走行の最終テスト

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

確認走行地点までの自律走行

2.2 実験成果

問題なく動作することを確認できた。

[2] 本走行について

1 設定した目標

横断歩道を渡らない B コースでの完走

2 本走行の結果

大清水公園出口付近の樹木付近にて、停止スイッチを押しリタイヤ

3 どこまで目的が達成されたか

Raspberry PI を用いてのナビゲーションでもある程度自律走行が可能であることを確認できた。

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

大清水公園出口付近に人が多く集まったため自己位置にずれが生じたことが原因として考えられる。

[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。