

※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 6,7 回実験走行 2017/ 11/3(金)~4(土)

ロボット No.: 1745

ロボット名: Skipper 2

チーム名: 防衛大学校情報工学科ロボット工学  
研究室チーム Skipper

記載責任者: 新行内 優

- 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。)  
人物探索用プログラムの動作確認, 信号検出の調整及び予備手段として横断歩道を含まないコースのマップ作成
- 2 実験の具体的内容と成果
  - 2.1 実験の具体的内容  
課題コース全区間での自律走行
  - 2.2 実験成果  
横断歩道を含まない課題コースの自律走行達成
- 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  
人物探索を含む, 課題コース全区間で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)  
横断歩道を含まない課題コースの自律走行達成
  - 3.3 残された課題  
人物探索の精度向上, 信号検出
  - 3.4 失敗した理由  
クラスタリングのためのパラメータ調整不足
  - 3.5 確認走行を行った場合は, その記録  
未実施
  - 3.6 記録走行を行った場合は, その記録  
未実施
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。