

※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.: 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] 本走行前後の実験走行について

1 実験の目的

人物探索用プログラムの動作確認, 安定した自律走行

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

横断歩道を含まない課題コース全区間での自律走行

2.2 実験成果

自律走行達成を達成したが, 探索対象は検出できなかった

[2] 本走行について

1 設定した目標

横断歩道を含まないコースでの課題達成

2 本走行の結果

課題コースの完走

3 どこまで目的が達成されたか

コースの完走はできたが, 探索対象を検出することはできなかった

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

プログラムの調整不足により, 人物探索のルーチンが十分機能していなかった

[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。