

※以下の内容を記入し、**実験走行日から5日以内**に、メールに添付の上、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 2014 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 2014 第 6 回実験走行会 2014/11 / 3 (月)

ロボット No.: 1431

ロボット名: る〜ぶ

チーム名: 筑波大学知能ロボット研究室卵かけ

記載責任者: 吉田森彦

御飯

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。)

- ・自律走行実験
- ・人認識のためのデータ取得実験

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・自律走行実験・・・スタート地点から探索対象の探索を行わずに、ゴールまで自律走行する
- ・人認識のためのデータ取得・・・何人かの人に静止して立ってもらい、その周囲を手押しで走行し、測域センサ、カメラの各データを取得する。

2.2 実験成果

- ・自律走行実験・・・自動車が停まっている、一部手押しをしたが、それ以外は走行した。
- ・数人のいろいろな向きでのデータを取得した。

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

- ・スタート地点からスタートし、探索対象の探索は行わず、ゴールまで自律走行を行う。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

- ・ノバホールの前にトラックが停まっている経路を大きく塞いでいたため、その場所は手押しで避けるようにした。

3.3 残された課題

- ・コーンなどの静止障害物の回避
- ・探索対象の探索の移動

3.4 失敗した理由

- ・静止障害物の回避を実装していないため。

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

なし

3.6 記録走行を行った場合は、その記録

なし

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。