

※以下の内容を記入し、**実験走行日から5日以内**に、メールにて事務局(challenge@rt-tsukubajp)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 2015 第 4 回実験走行会 2015/ 10/ 17(土)

ロボット No.: 1516-1

ロボット名: Cranberry2015

チーム名: 千葉大学知能機械システム研究室

記載責任者: 安田 将司

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。)

・地図の再生成 ・自律走行実験 ・人物探索実験

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

・地図の再生成 ・自律走行実験(特に横断歩道) ・人物探索実験

2.2 実験成果

・スタートからゴールまで走行させる地図を用いた自律走行実験は一度実施
→横断歩道で一時停止を繰り返したため、走行車の迷惑にならないように自律走行中断
・途中からスタートするプログラムによって、横断歩道手前から何度か自律走行実験を実施
→問題点を改善し、最終的に走行達成
・人物探索は全員発見

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

スタートからゴールまで走行させる地図を用いた自律走行実験

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

横断歩道でリタイヤ

3.3 残された課題

横断歩道手前では列を作るために障害物回避を行わず、教示経路に沿って走行する。したがって道の脇にある草を障害物として検出してしまうと停止し続けてしまう。

3.4 失敗した理由

横断歩道の入り口付近の下り坂により、路面を壁と認識し緊急停止を繰り返したためリタイヤ。

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。