

※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 2018 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 2018 第 01 回実験走行 2018/ 06/ 30(土)

ロボット No.: 18-05

ロボット名: ARUMAJIRO

チーム名: 早稲田大学 天野研究室

記載責任者: 松尾 一毅

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。)

- ・確認走行区間の確認走行達成
- ・信号認識, 人物認識用データ取得
- ・全区間 GNSS データ取得

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・ロボットを模した手押し式の台車にステレオカメラ(ZED)を搭載し, 信号横断部と人物認識部でデータ取得
- ・同じ台車に GNSS 受信機・アンテナを搭載し, 全区間でデータ取得

2.2 実験成果

- ・信号認識, 人物認識に用いる十分な量のデータの取得に成功
- ・全区間の GNSS データ取得に成功

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

- ・確認走行区間を走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

- ・速度設定 1.0m/s…蛇行が発生し, 直進できなかった
- ・速度設定 0.5m/s…蛇行しつつも目標経路に追従, 途中手動に切替えながら確認走行区間の 8 割程度を自律走行

3.3 残された課題

- ・蛇行を改善する
- ・確認走行区間の waypoint を修正する

3.4 失敗した理由

- ・プログラムのミス・調整不足

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

記録なし

3.6 記録走行を行った場合は、その記録

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。

今回の実験走行会は気温 35 度近くで行っており, 幸い熱中症は弊チームでは出なかったものの, 大会運営側で何らかの対策(飲み物の支給など)があると非常にありがたい。