

※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-tsukubajp )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 1 回実験走行 2018/ 6/ 30 ( 土 )

ロボット No.: 1852

ロボット名: Emu

チーム名: IPLabo

記載責任者: 中村勇太

### 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。)

セマンティックセグメンテーションで道路、看板、道路鉄、人などの分類を行う。つくばの環境においても、高い精度で分類を行うため、従来のデータセットにつくばのデータを加えて再学習を行う。今回の実験では、その学習に使用するデータセットの作成を行った。

### 2 実験の具体的内容と成果

#### 2.1 実験の具体的内容

- ・走行ルートの撮影
- ・各交差点の進入方向からのシーンを撮影

#### 2.2 実験成果

- ・データセットの構築ができた

### 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

#### 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

#### 3.3 残された課題

#### 3.4 失敗した理由

#### 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。

お世話になります。明治大学情報科学専攻の画像応用システム研究室の中村です。

私達のチームでは、詳細な自己位置推定を行わず、カメラ画像から得られたシーンからロボットの制御を行おうと考えています。コースを歩いていて気がついたのですが、道路に進入する前の停止線が細く、遠くから視認することが難しいと思います。横断歩道のような、道路標識として誰が見ても停止線と理解できるものであると幸いです。もう少し、太い線にしていただけませんか。