

※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 回実験走行 2018/ 8 / 4 (土)

ロボット No.: 1827

ロボット名: MG18

チーム名: 群馬大学・ミツバチーム

記載責任者: 中田 和成

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。)

確認走行区間の自律走行

確認走行区間での障害物回避実験

横断歩道の信号機認識確認

公園内の特定経路の自律走行実験

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

●確認走行区間の自律走行

確認走行区間の教示走行を行った後、自律走行を行った。



確認走行区間の自律走行時の様子

●確認走行区間での障害物回避実験



障害物回避の確認をしている様子(人物を障害物に見立てて回避できるか確認した)

※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。

●**確認走行(本番)**



確認走行(本番)の様子

本番の確認走行に要した時間:21分55秒

●**横断歩道の信号機認識確認**

まず自律走行ルート^①の信号機を認識できているのか確認した



※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。

●公園内の特定経路(固定ルート)の自律走行実験



まずは、公園内を自律走行できるかを確認するため、以下のルートを教示し、その後自律走行ができる事を確認した



経路

4 ⇒ 5 ⇒ 6 ⇒ 10 ⇒ 16 ⇒ 23 ⇒ 29 ⇒ 33 ⇒ 32 ⇒ 30 ⇒ 26 ⇒ 20 ⇒ 21 ⇒ 15 ⇒ 9 ⇒ 8 ⇒ 7 ⇒ GOAL

※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。

2.2 実験成果

人物を障害物に見立てて回避できることを確認できた。

横断歩道の信号機認識ができるか確認した。

横断歩道手前の経路の自律走行がうまくいかなかった。

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

確認走行区間の自律走行

公園内の固定ルートの自律走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

完走: 確認走行区間の自律走行をクリアした。

完走: 公園内の固定ルートの自律走行ができた(障害物回避モード OFF)

3.3 残された課題

横断歩道手前の停止線までの経路の自律走行がうまくいかなかった。

3.4 失敗した理由

ルールが厳しすぎて曲がりきる事ができなかった為。

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

完走(所要時間:21分55秒)

3.6 記録走行を行った場合は、その記録

記録走行は実施していない。

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。

暑い中、お疲れ様でした。今後とも宜しくお願い致します。