

※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3回実験走行 2018/9/15 (土)

ロボット No.: 1813-2

ロボット名: Cube

チーム名: 芝浦工業大学 長谷川研究室

記載責任者: 市原 海渡

### 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。)

人探索課題に向けて作成した人探知用プログラムの実行結果を確認する。そして信号認識課題に向けての画像データを収集する。

### 2 実験の具体的内容と成果

#### 2.1 実験の具体的内容

公園内において、全天球カメラを用いた人探知プログラムの動作確認を行う。そしてウェブカメラを用いて、横断歩道での走行の様子を記録する。ただし、横断歩道に関しては午前と午後の二回に分けて記録する。

#### 2.2 実験成果

天候が雨という悪条件下での実験となったが、人探知プログラムに関して探索対象をプログラム上で検出できることが確認できた。いずれの探索対象でも、少なくとも約 3m 以内にまで近づくと確実に検出された。場合によっては最長約 10m 離れていても検出できた。ただし、緑ゼッケンを着た探索対象(探索対象3)でも検出されてしまった。また、横断歩道の走行記録も取得することができた。

### 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。