

※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.: 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の精度調査(作成したつくばデータセットのテスト)
- ・交差点認識、道なり走行の性能評価

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

確認走行区間での道なり走行
各交差点、曲がり角の検出、走行実験

2.2 実験成果

道なり走行が苦手とする道路形状を発見した
雨、曇によるテクスチャの変化を確認した

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

画像のみによる交差点認識、道成走行による自律走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

特定の交差点において方向転換に至らないケースを確認した

3.3 残された課題

曇り空における石畳と駐車場の分類精度の低下
きれいな十字でない交差点において passplan が安定しない
距離センサなしに停止地点の 1m 以内での精度を達成すること

3.4 失敗した理由

使用したデータセットが 8/4 のため天気に対応できなかった。
自キャンパスの交差点が単純な形状が多いため対応できなかった。
詳細な自己位置推定に頼らない設計であるため、局所的な認識の精度が低い

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。