

※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3回実験走行 2018/9/15 (土)

ロボット No.: 1857-2

ロボット名: Mr. DQN

チーム名: 明治大学 MORIOKA LAB.

記載責任者: 加藤 勇氣

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。)

- ・ 学習ベースのナビゲーションシステムによる確認走行区間の走破
- ・ 3D LiDAR や GPS のデータ収集

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
- ・ 手動でロボットを動かし、3D LiDAR や GPS データの収集

2.2 実験成果

- ・ 確認走行区間において、学習ベースの自律走行が可能であることが確認できた
- ・ データ収集を行えたので、次回までに実装するプログラムの実験が行えるようになった

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

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

- ・ 確認走行区間で横断歩道の手前まで走行できた(走行時にロボット正面に人間や他のロボットがいなかったことが成功の要因でもある)

3.3 残された課題

- ・ 歩行者や他のロボットの回避行動の学習

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。