

※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5回実験走行 2018/ 10/ 14(日)

ロボット No.: 18-05

ロボット名: ARUMAJIRO

チーム名: 早稲田大学 天野研究室

記載責任者: 松尾 一毅

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。)

- ・確認走行区間の確認走行達成
- ・信号認識、人物認識用データ取得
- ・公園内コース自律走行テスト
- ・公園内林間ルートデータ収集

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・ロボットを模した手押し式の台車にステレオカメラ(ZED)を搭載し、信号横断部と人物認識部でデータ取得

2.2 実験成果

- ・信号認識、人物認識に用いる十分な量のデータの取得
- ・次回実験走行において実機に搭載し人物・信号認識を確認する

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

- ・確認走行区間を走行
- ・公園内ルートを スタート→#5→#30→#13→#11→ゴール の順番で走行
- ・公園内林間ルートを自律走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

- ・確認走行を達成
- ・公園内ルートは#13までノンストップで走行、#13から#11へ折り返す際に切り返しができずに自律走行中断
向きを#11に向け走行再開したところゴールまで走行
- ・公園内林間ルートは自己位置が推定できず、Waypoint がずれてしまったために走行不能

3.3 残された課題

- ・各所 Waypoint の微調整
- ・折返し地点動作の実装
- ・林間ルートにおけるデッドレコニングを用いた自律走行

3.4 失敗した理由

- ・公園内走行は初だったため

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

確認走行達成

3.6 記録走行を行った場合は、その記録

記録なし

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。

残り約1ヶ月ですが、最後まで宜しくお願い致します。