

※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4回実験走行 2018/10/13 (土)

ロボット No.: 1808

ロボット名: 天空のメリー

チーム名: 迷える子羊クエストIV

記載責任者: 松本 匡史

- 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。)
 - ・ 横断歩道の自動での走行確認
 - ・ ウェイポイントの位置確認
 - ・ 探索対象の発見と接近の確認
 - ・ 「ていあふおー」さんが作成した新マップを利用してローカライゼーション検証
- 2 実験の具体的内容と成果
 - 2.1 実験の具体的内容
 - ・ 自己位置推定を行いつつ市役所から公園内までを自律走行する事で、経路の妥当性や横断歩道の通行、ウェイポイントの位置などの確認をする。
 - 2.2 実験成果
 - ・ 区役所から交差点を自動で横断して、公園内までの安定した自律走行を確認
 - ・ カメラ画像から人を発見して近づく事ができたが、通常経路に復帰ができなかった。
- 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
 - ・ 区役所から公園内のゴールを目指して走行
 - 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)
 - ・ 区役所からチェックポイント5まで走行
 - 3.3 残された課題
 - ・ 走行中に道の外側にロボットが出てしまったため途中で緊急停止スイッチを押して走行を停止
 - 3.4 失敗した理由
 - ・ 狭い道でロボットがUターンしようとしたが、旋回半径が大きくなってしまったため道の外側にてしまった。
 - 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
 - ・ 区役所からチェックポイント5まで走行
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。