

※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.: 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。)
 - ・ 前回失敗した狭い道での U ターンに対策を行ったため検証を行う
 - ・ 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
- 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、探索対象の発見、ウェイポイントの位置などの確認をする
 - ・ 狭い道で U ターンを行わせ、道を外れずに走行できるか確認する
 - 2.2 実験成果
 - ・ カメラ画像から人を発見して近づき、通常経路に復帰できる事を確認した
 - ・ 狭い道での U ターン時はその場旋回を行い、道を外れずに走行できる事を確認した
- 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
 - ・ 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 LIDAR 情報による周囲の認識ができなくなるバグが発生したため、障害物を避けて走行する事が出来なくなった
 - ・ 道に置いてあるカラーコーンを避けきれず衝突してしまう事がある
 - 3.4 失敗した理由
 - ・ カラーコーンは裾が広いため LIDAR 情報のみでは地面と接地しているコーンの裾の部分を認識する事ができない。そのためカラーコーンを避けきれずに裾の部分を轢いてしまう。
 - 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。