

※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 4 回実験走行 2018/ 10 /13・14 (土・日)

ロボット No.: 1810-2

ロボット名: Mercury(TsukubaModel)

チーム名: 群馬大学リバーストチーム

記載責任者: 村上公介

### 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。)

画像処理によってロボットの行動をリアルタイムで制御すること、且つ正確に認識することを目的としています。

特に今回は会場が変更となり、芝生に侵入することが望ましくないことから、芝生を認識し侵入しないことを主として取り組む。

### 2 実験の具体的内容と成果

#### 2.1 実験の具体的内容

走行ルート上の路面情報、信号機、探索人物のデータ取得。市役所内の自立走行及び、公園内での短いチェックポイント間の自立走行

#### 2.2 実験成果

市役所内での自立走行は天候に関係なく行えた。その他ログデータの取得ができた。

### 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

市役所及び、公園内での 3~4 箇所の連結したチェックポイント間での自立走行

#### 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

市役所内は問題なく走行できた。公園内については、折り返し付近まで走行できた。

#### 3.3 残された課題

回避行動により、自己位置を見失ってしまうことがある。

公園内での、ルートの自由選択

#### 3.4 失敗した理由

目安になるオブジェクトが少ないため、上手く自立できないと考えられる。

#### 3.5 確認走行を行った場合は、その記録

市役所での確認走行が終了

#### 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。