

※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.: 1829-1

ロボット名: Orange2018

チーム名: 法政大学自律ロボット実験室(ARL)

記載責任者: 中村 亮太

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
- ・人物探索モジュールの検証、および探索対象のデータ取り
- ・信号モジュールの検証、および信号データの取得

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・全方位カメラを用いた探索対象のデータのデータの取得を行い、のちに閾値を調整する。
- ・カメラによる信号のデータ取りを行い、調整を行う。
- ・前回、駐車場の車が障害物ことが原因で確認走行がうまくいかなかったと考え、車を消し、再度、確認走行を行う。

2.2 実験成果

データ取得をすることができた。人物探索モジュールにバグがあったため、デバッグする必要がある。
確認走行も達成

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

確認走行エリアおよび、その後の一時停止区間を含んでいる直線区間の自律走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

コンビニの前の直線で植木に入り込み、中止

3.3 残された課題

地図の生成

3.4 失敗した理由

フェンスが地図障害物として残ってなかったため、マッチングがずれてしまった。

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

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。