

※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 08 回実験走行 2018/ 11/ 10(土)

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。)

- ・確認走行区間から実験走行区間の走行
- ・林区間の走行
- ・人物認識・信号認識の確認

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・林区間を走行し、事前に設定した Waypoint 通りに走行できるか検証
- ・人物認識を行い、探索対象に近づけるか検証
- ・信号認識を行い、自律で渡ることができるか検証

2.2 実験成果

- ・林区間: GNSS が Fix せず、IMU のみで走行させた場合、時間経過とともに自己姿勢がずれ、Waypoint が障害物の中に入り込むことで走行不能になった
- ・人物認識: 探索対象を認識し、接近することは可能だが、安全管理責任者の服装を探索対象と誤認識することが判明
- ・信号認識: 自律で一列に並ぶ部分において、前方のロボットを回避するパスを生成してしまうために列を形成できないことが判明

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

- ・課題をすべて行わずにどこまで走れるかを確認

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

・

3.3 残された課題

- ・選択課題入りでの実験走行

3.4 失敗した理由

・

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

記録なし

3.6 記録走行を行った場合は、その記録

確認走行区間クリア、市役所前から TX 高架したまで行く際に右折するところでスタック。

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。