

※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 6 回実験走行 2018/ 11/4 ( 日 )

ロボット No.: 1829-01

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。)

課題である信号および、人物探索の実機実験

マップの取れていない地点のマップ取り

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

縦列区間から局所的にマップを生成し、縦列、信号認識の精度を確認する。

探索対象のいるところで局所的にマップを作成し、探索対象を発見できるかを確認する。

スタート地点から自律走行をし、完走できるか実験を行う。

2.2 実験成果

信号精度は 1/3 の精度であった

探索対象について、発見精度はかなり高かった。

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

スタート地点から固定コースを完走させる。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

チェックポイント4-5間で芝生に入り、終了。

3.3 残された課題

マッチングできるマップを生成すること。

3.4 失敗した理由

センサーの高さを変更していたため、マッチングできなかった。

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

なし

3.6 記録走行を行った場合は、その記録

なし

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。