

※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 本走行 2018/ 11/11(日)

ロボット No.: 1827

ロボット名: MG18

チーム名: 群馬大学・ミツバ

記載責任者: 塩谷敏昭

[1] 本走行前後の実験走行について

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。)

練習走行(確認走行区間～公園内の GOAL まで)

信号認識

本走行

本走行終了後に自律走行(公園内)

2 実験の内容と成果

●自律走行(確認走行区間の GOAL まで)

スタート地点で待機している最中にステレオカメラの片方が止まっていたが、それに気づかずに走行開始した。

障害物回避ができないときがあった為、

2 回目の練習走行では、ロボットの移動速度を 3km/h→1.5km/h に変更して行った。

3 回目の練習走行では、確認走行区間にて、スタート直後のストレートを除き、走行速度を 3km/h→1.5km/h とした。

●信号認識

赤信号は認識できたが、緑は認識できないことがあった。

(太陽により緑色が変化した為)

●本走行終了後の自律走行

チェックポイント⑮を曲がる際に左(池側)に寄りすぎてしまい、⑮-⑭の間の経路を走行する際、草木に接触したまま走行した為、走行を終了した(チェックポイント⑮の位置については以下のマップ参照)



※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。



[2] 本走行について

1 設定した目標

指定されたチェックポイントをすべて通過し、GOAL を目指す

2 本走行の結果

1つ目の横断歩道は信号認識を行い横断できた。



信号認識をして1つ目の横断歩道を横断し終えた様子

※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。

2つ目の赤信号が認識できずリタイア。



2つ目の横断歩道の信号認識をしている様子

3 どこまで目的が達成されたか

◆走行距離のマイルストーン

マイルストーン1(確認走行区間の自律走行達成)

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

太陽の当たる箇所によって、濃淡が変わる為、うまく認識ができない。

⇒カメラのみで走行する場合、晴れの日での走行は難しい

[3] 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。

今年も運営大変お疲れ様でした。

来年参加する場合は、宜しくお願い致します。