

※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2回実験走行 2018/8/4 (土)

ロボット No.: 1813-2

ロボット名: Cube

チーム名: 芝浦工業大学 長谷川研究室

記載責任者: 市原 海渡

### 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。)

Cube に搭載した各種装置を用いて今年につくばチャレンジにおける実験コースの環境データを記録する。また、人探索課題に向けて作成した人探知用プログラムの実行結果を確認する。

### 2 実験の具体的内容と成果

#### 2.1 実験の具体的内容

課題コースの環境データを、Cube に搭載したパルスエンコーダ、ステレオビジョン装置、GPS、全天球カメラ、ウェブカメラを用いて記録する。特に、公園内では探索対象の人のそばで、全天球カメラを用いた人探知プログラムの動作確認を行う。

#### 2.2 実験成果

各種装置による周囲の環境データを記録した。ただし、地面が未舗装である区域に関しては、データの記録はできたものの、GPS の位置情報やオドメトリの破綻が発生した。そして、信号認識による自律横断課題のために、ウェブカメラで信号のデータを取得しようと試みたが、断念した。一方、人探知プログラムに関しては探索対象をプログラム上で発見することが確認できた。ただし、探索対象だけでなく安全管理者が身につけていたゼッケンにも反応する場合があった。

### 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

#### 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

#### 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

#### 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。