

※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-tsukubajp)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.: 1821

ロボット名: あかつき 2018

チーム名: 千葉大学知能機械システム研究室

記載責任者: 白川 珠生

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。)

- ・信号機認識と横断歩道横断
- ・人探索の精度と接近の際の挙動の確認
- ・公園内の未舗装路や障害物が少ない経路での走行

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・信号機手前～公園内～固定人物探索エリアの走行

2.2 実験成果

- ・信号機認識と横断歩道横断に成功
- ・人物探索の精度と接近際の挙動を確認
- ・未舗装路で走行可能なことを確認
- ・障害物が少ない経路では走行失敗
- ・固定人物探索エリアでの走行に失敗

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

- ・2.1 に同じ

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

- ・2.2 に同じ

残された課題

- ・障害物が少ない経路上での自己位置推定
- ・探索対象への接近の際の地面の凹みへの対処

3.3 失敗した理由

- ・障害物が少ない場合、位置推定精度が悪い
- ・固定人物探索エリアの走行失敗はプログラムのバグが原因

3.4 確認走行を行った場合は、その記録

3.5 記録走行を行った場合は、その記録

※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。

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。

・運営ご苦労様です。感謝いたします。