

※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 2015 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 2015 本走行 2015/ 11/ 8(日)

ロボット No.: 1515

ロボット名: Cartis

チーム名: 電気通信大学 知能システム学講座 記載責任者: 柴田 優弥

[1] 本走行前後の実験走行について

1 実験の目的

本走行で使用するプログラムの最終テスト

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

横断歩道を渡る際に起動するプログラムのテスト

マップ切り替えプログラムのテスト

2.2 実験成果

横断歩道およびマップ切り替えプログラムは設計通りに動作したことを確認した。

[2] 本走行について

1 設定した目標

4人の探索人物の発見および完走

2 本走行の結果

3人の探索人物および横断歩道を渡った地点で障害物にぶつかり走行を中止した。

3 どこまで目的が達成されたか

・人探索について

4人目の探索対象が教示経路からレーザーで観測できない離れたところにおり、見つけれなかったがレーザーで観測できた位置にいた探索対象はすべて見つけることができた。

・自律走行に関しては、時折教示経路から外れたこともあったが、修正し横断歩道を渡った直後まで走行した。

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

我々のチームでは、横断歩道をわたるときだけ障害物回避の機能をなくし位置推定を信じて、横断歩道を走行するようにしていた。本走行のときでは、渡る直前の位置推定が後ろにずれており、実際のロボットの位置と推定位置にずれが生じ、横断歩道を渡り切った直後のポールに正面からぶつかってしまった。

[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。