

※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 2016 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 2016 第 2 回実験走行 2016/ 9 / 22 (木)

ロボット No.: 1603

ロボット名: やまぶき6

チーム名: 芝浦工業大学機械制御工学研究室

記載責任者: 由井 庸介

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。)

- ・大清水公園の環境地図データ作成及び走行
- ・全域地図データの作成
- ・GPS によるコースの軌跡データ取得
- ・横断歩道の判定検証
- ・ディープラーニングによる人物探索に用いるトレーニングデータ取得および検証

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

全域地図の作成及び大清水公園内の確認走行

2.2 実験成果

確認走行において大清水公園を走破することができた。

全域地図作成するために計測した際に USB ハブの調子が悪く、ジャイロのデータの取得ができなくなってしまう事態が発生したため、途中までの地図データのみしか得ることができなかった。

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

大清水公園内にてマップマッチングを用いて走行した。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

一応大清水公園を抜けることができたが、実験中たびたび動作が止まること occurred。

3.3 残された課題

- ・全域地図の作成
- ・横断歩道の信号検出
- ・センサの接続部の見直し
- ・GPS によるデータのフュージョン
- ・機体の見直し

3.4 失敗した理由

- ・新しくプログラムを書き換えた部分に生じたバグの影響で、動作が止まる問題が生じていること。
- ・センサの接続部が不安定のため。

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

- ・大清水公園走破

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。