

※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.: 1623-1

ロボット名: Canberry 2016

チーム名: 千葉大学知能機械システム研究室

記載責任者: 井関 統

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。)

- ・地図作成, ログデータの取得および自律走行実験
- ・横断歩道, 歩行者用信号の環境情報取得

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・手押し走行による走行用地図の作成・ログデータの取得(探索エリア以遠)
- ・自律走行実験(探索エリア以遠)
- ・ロボット搭載のカメラによる横断歩道, 歩行者用信号の撮影

2.2 実験成果

- ・走行用地図およびログデータの取得
- ・探索エリア以遠の自律走行成功(横断歩道は除く)
- ・ロボット待機地点～横断地点間での画像取得

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

- ・探索エリアの橋以遠の往復走行実験
- ・横断歩道先の折り返し地点走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

- ・往復走行実験では, 横断歩道を除き完走  
1 度センサ情報を得られなくなり経路破綻
- ・折り返し地点では, 自己位置破綻なく走行成功

3.3 残された課題

- ・ミラ一部水滴付着対策
- ・信号識別手法の実機搭載

3.4 失敗した理由

- ・USB が振動により抜けたため.

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。