

※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 3 回実験走行 2016/ 10 / 15 ( 土 )

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。)

- ・Autoware を用いた全域計測データの取得
- ・ディープラーニングによる人物探索の検証

### 2 実験の具体的内容と成果

#### 2.1 実験の具体的内容

- ・既存システムから Autoware を用いたシステムに移行できるように、Autoware にて全域の地図を作成する。
- ・ディープラーニングによる人物探索を実環境にて動作させ、有用性の検証をする。探索エリアにてロボットに探索対象を探索させる。

#### 2.2 実験成果

- ・Autoware にて地図作成に用いる計測データを取得。
- ・センサ類の接続不良により走行不可となり、未達成。

### 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

- ・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
- ・実環境においてのディープラーニングによる人物探索の検証

#### 3.4 失敗した理由

- ・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

#### 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。