

※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.: 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: 大川 一也

- 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。)
  - ・地図作成および自律走行実験
  - ・歩行者用信号と探索対象の撮影
- 2 実験の具体的内容と成果
  - 2.1 実験の具体的内容
    - ・手押しによる走行用地図の作成
    - ・自律走行の実験
    - ・カメラによる歩行者用信号と探索対象の撮影
  - 2.2 実験成果
    - ・走行用地図およびログデータの取得
    - ・自律走行できることの確認(横断歩道は除く)
    - ・歩行者用信号と探索対象の画像取得
- 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
    - ・地図に基づく自律走行実験
  - 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)
    - ・センサ情報が得られなくなり、途中で、走行中断した(1回)
    - ・走行経路上に、いくつかのチェックポイントが設定しており、そのチェックポイントから再スタートすることで、自律走行を再開した。
    - ・歩行者用信号の撮影のため、自律走行を途中で中断した。
    - ・撮影後、中断箇所からの再スタートし、ゴールまで到達した。
  - 3.3 残された課題
    - ・センサ情報が得られなくなった原因の究明
    - ・撮影した画像に基づいた歩行者用信号と探索対象の学習
  - 3.4 失敗した理由
    - ・不明
  - 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。