

※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5回実験走行 2016/10/29(土)

ロボット No.: 1601

ロボット名:i-Cart Middle

チーム名:土浦プロジェクト

記載責任者:阪東茂

### 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。)

自律走行機能の確認

信号認識および人物探索アルゴリズムの動作検証用ログデータの取得

### 2 実験の具体的内容と成果

#### 2.1 実験の具体的内容

自律にて全区間を走行し、障害物回避、自己位置推定、データ取得機能の動作確認を行う

#### 2.2 実験成果

自律走行(信号認識無し)の動作確認完了

一部経路を修正する必要があることが分かった。

予定していたデータはすべて取得できた。

### 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

あらかじめ設定した経路に沿うように走行させる。

探索エリア付近でイベントが開催されていたため、一部のパスを削除した。

#### 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

信号認識は行わなかったが、全区間を自律で走行できた。

一部、コーンが移動しており、その回避に時間を要した。

#### 3.3 残された課題

障害物回避動作中に別のロボットや比較的小さな物体との衝突

人物探索の結果を用いた、探索対象へのアプローチ機能の動作確認

#### 3.4 失敗した理由

設定した経路の上に、コーン、机、椅子等が置かれてしまい、通行ができない、あるいは非常に通行に時間を要した。

#### 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。

実験走行会で BiVi 屋内にて、探索対象者の近くに喫茶机と椅子が置かれておりました。

今後これらの机や椅子は定常的に配置されるのでしょうか？