

※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 1 回実験走行 2016/ 10 / 29 (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: 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。)

- ・信号機識別実験
- ・横断歩道, 歩行者用信号の環境情報取得
- ・横断歩道区間の自律走行実験

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・カメラを用いての信号機色識別実験
- ・横断歩道区間での自律走行用地図作成
- ・自律走行による横断歩道識別実験

2.2 実験成果

- ・信号色識別の有効性を確認
- ・横断歩道の往路・復路とも横断成功
- ・歩行者用信号機の画像取得

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

- ・横断歩道の走行実験(信号識別含む)
- ・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)

- ・往路, 復路とも信号識別, 横断成功
- ・パラメータの調整ミスにより走行失敗も発生
- ・折り返し地点での折り返し失敗

3.3 残された課題

- ・折り返し方法の再検討
- ・信号識別パラメータの再調整

3.4 失敗した理由

- ・深層学習の訓練データ不足
- ・信号色識別パラメータ調整ミス

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。