

※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 7 回実験走行 2016/ 11 / 5 (土)

ロボット No.: 1623-1

ロボット名: Cranberry 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。)

- ・走行地図再作成
- ・横断歩道横断

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・走行区間変更のため、走行用地図の再作成
- ・横断歩道地点での信号識別

2.2 実験成果

- ・作成区間の走行可能を確認
- ・信号機の画像に太陽が映り込み時、識別失敗
- ・信号識別プログラムにて、画像を新規に取り込めないバグ

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～横断歩道地点, BiVi つくば～ゴールの区間自律走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

横断歩道地点を除き、自律走行成功

3.3 残された課題

- ・信号識別プログラムのバグとり

3.4 失敗した理由

- ・横断歩道走行を連続して往復を実施しなかったため、バグに気付かなかった。

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。