

※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 2017 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 2017 第 3・4 回実験走行 2017/ 10/ 14・15 (土・日)

ロボット No.: 1730

ロボット名: MG17

チーム名: 群馬大学・ミツバチーム

記載責任者: 塩谷 敏昭

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。)

信号機画像撮影

横断歩行区間を含めた、全コースの教示走行

横断歩行区間を含めた、全コースの自律走行

記録走行

オムニカメラを用いての人物画像の撮影について

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ① 信号機の画像データを取得
- ② 教示走行(全コース)
- ③ 当日の教示走行で取得したマップを用いた自律走行
(人物探索・信号検出は、手動により検出動作を模擬)
- ④ 記録走行

2.2 実験成果

- ① 信号機の画像データをデイズダウン方面と竹園西公園方面から電柱側で撮影した



横断歩道手前（デイズタウン方面）



信号機を撮影している様子

- ② 全区間の教示走行を行い、教示マップを作成した。
- ③ 当日に作成した教示マップを用いて、全区間を自律走行し、画像ナビゲーションにより走行できた。

※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 2017 ホームページで共有します。

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

当日の教示走行により取得したマップを用いた自律走行（横断歩道を含めた全区間）

3.2 自律走行の結果（どこまで走れたか等）

全区間を画像ナビゲーションにより自律走行した。

ただし、人物探索・信号検出は、手動により検出動作を模擬した。

3.3 残された課題

① オムニカメラが起動してすぐとまる

3.4 失敗した理由

オムニカメラを接続する USB ケーブルに問題がある為

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

確認走行の実地無し

3.6 記録走行を行った場合は、その記録

横断歩道以外は自律走行で完走できた（横断歩道のみ手動）

記録：1750m

走行に要した時間は 45 分くらい

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。

今回も、大変お疲れ様でした。

1 日目、2 日目ともに雨天での走行となりましたが、どのチームも無事に終わることができて良かったです。