

※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6回実験走行 2017/11/3 (金)

ロボットNo.: 1731-1

ロボット名: Mercury(Laser Model)

チーム名: 群馬大学リバストチーム

記載責任者: 鹿貴 悠多

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。)

- コース全体の走行、人物検出、信号認識の確認

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

コース全体の走行を行い本走行に向け最終調整を行った。

2.2 実験成果

全体的に大きな問題もなく課題の完全達成も可能であった。

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

人物検出、信号認識を含むコース全体の自律走行を行った。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

スタート地点からゴールまで問題なく走行できた。

人物探索に関しては日差しが直で当たるような探索対象の発見が厳しい場面が見られたが調整によりかなりの精度で発見ができるようになった。

3.3 残された課題

他のロボットと正面衝突しそうになるなど見ていて怖い場面があったので回避アルゴリズムの性能を向上させる必要がありそうだ。なお、センター街でイベントが開かれており子どもたちに取り囲まれるような場面もあったが人間に対しての障害物回避は非常に安定して動作していた。

3.4 失敗した理由

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。