

※以下の内容を記入し、**実験走行日から5日以内**に、メールにて事務局( challenge@rt-tsukubajp )までお送り下さい。  
この情報は、つくばチャレンジ 2014 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 2014 第 2 回実験走行会 2014/ 8 / 2 ( 土 )

ロボット No.: 1437-01

ロボット名: MAUV

チーム名: 尾崎研究室

記載責任者: 山本条太郎

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。)

- ・自律走行実験
- ・人探索実験

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・自律走行実験
- ・画像処理による人探索

2.2 実験成果

自律走行: 記録時、大清水公園内で死角から他ロボットが接近してきたため安全のため緊急停止。再出走するも大清水公園トイレ横のスロープを登ることができずリタイア。

人探索: 記録走行時、第一探索エリアの探索対象1名を検出。誤検出なし

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

つくチャレのコースを教示, 自律走行実験

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

第三探索エリアまで

3.3 残された課題

障害物回避機能の改良

3.4 失敗した理由

障害物回避機能の誤作動により、スロープへの侵入に失敗。

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

大清水公園内で死角から他のロボットが接近。緊急停止。再出走後、大清水公園出口のスロープを障害物として検出しスロープに侵入できず。

初回の出走時、第一探索エリアの探索対象発見に成功。誤検出なし。再走時は探索を行わず。

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。