

※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-tsukuba.jp)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3回実験走行会 2014/ 9/ 21(日)

ロボット No.: 1415-1

ロボット名: cims2014

チーム名: 千葉大学知能機械システム研究室

記載責任者: 安田将司

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。)

・走行用地図の作成 ・自律走行実験 ・人物検出実験

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

・走行用地図の作成 ・自律走行実験 ・人物検出実験

2.2 実験成果

自律走行完走達成(1回/2回) 人物検出成功(6人/11人)

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

実験回数2回 2回とも目標は完走かつ全ての探索対象の発見

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

1回目:完走達成

2回目:第2エリア途中でリタイア(走行 820m)

3.3 残された課題

人物検出プログラムのデバッグ

3.4 失敗した理由

人物検出プログラムのバグにより、探索対象に近づく際にロボットがその場を何度も回転してしまう動きが発生。その回転によるジャイロのセンサ誤差による自己位置推定の失敗。

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

完走達成。すれ違った探索対象5人に対して1人検出成功。

3.6 記録走行を行った場合は、その記録

第2エリア途中でリタイア(走行 820m)。すれ違った探索対象2人に対して両方とも検出成功。

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。