

※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 4 回実験走行会 2014/10/12 (日)

ロボット No.: 1409

ロボット名: Pioneer3AT-GR14

チーム名: 群馬大学リバースチーム

記載責任者: 鹿貫 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。)

- ・レーザレンジファインダ(以下 LRF)を用いた自律走行の評価
- ・LRF+全方位カメラを用いた人物検出

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

LRF のマップを元に自律走行し、探索エリア内にて人物検出を行った

2.2 実験成果

対象の色を抽出し最終的な人物検出の判断を行うが、オレンジ色の看板と花壇の花の色が上手く区別できず、第一探索エリア内でのリタイヤが多発した。

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

コース内の自律走行(人物探索有り)を行った。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

第一探索にて対象の誤検出が多発し、それ以降のコースの自律走行を行うことはできなかった。

3.3 残された課題

人物探索の精度の向上

⇒対象の色とその他の環境に存在する色の区別を正確に行えるようにする必要がある。

3.4 失敗した理由

人物探索ルーティンにおいて誤動作が起きた。また、対象を検出する精度にも問題がある。

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

第一探索エリア内で対象の人物を検出し近づき 3 秒停止後ルート復帰する際にルートに正常に復帰できずリタイヤとなった。

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。