

※以下の内容を記入し、**実験走行日から5日以内**に、メールに添付の上、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 7 回実験走行会 2014/ 11 /10 ( 月 )

ロボット No.: 1431

ロボット名: る〜ぶ

チーム名: 筑波大学 知能ロボット研究室 卵か

記載責任者: 吉田森彦

け御飯

### 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。)

- ・障害物回避の動作計画の検証
- ・人認識のためのテストデータ取得

### 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
- ・人認識のためのテストデータ取得・・・自律走行実験の際、コース中に何人かの人に静止して立ってもらい、測域センサ、カメラの各データを取得する。

#### 2.2 実験成果

- ・自律走行実験・・・途中自動車が停まっていて、一部手押しをしたが、それ以外は走行した。
- ・人認識のためのテストデータ取得・・・数人のいろいろな向きでのデータを取得した。

### 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

- ・スタート地点からスタートし、探索対象の認識・探索は行わずに自律走行を行う。

#### 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

- ・オークラホテル前に駐車していた自動車が走行経路を塞いでいたため、その部分は手押しした。
- ・それ以外では自律走行に成功し、ゴールまで走行した。

#### 3.3 残された課題

- ・探索対象に近づく動作

#### 3.4 失敗した理由

- ・走行経路上に自動車が駐車していたこと。

#### 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。