

※以下の内容を記入し、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 本走行の内容および結果レポート

つくばチャレンジ 2014 本走行 2014/ 11/16 (日)

ロボット No.: 1414

ロボット名: Active2014

チーム名: 法政大学 自律ロボット実験室(ARL)

記載責任者: 高橋 幹人

[1]本走行前後の実施走行について

1 実験の目的

安定に走行できるかどうかの確認。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

センサの不調、プログラムエラーが出るかどうか確認。

2.2 実験成果

センサの不調、プログラムエラーが出なく、安定した走行ができた。

[2]本走行について

1. 設定した目標

第一エリアの探索人物検出と突破

2. 本走行の結果

第一探索エリアにいた探索人物を検出して、目の前まで行き停止した。

しかし公園のトイレ近くのスロープで手すりに衝突しそうになり、緊急停止。

3. どこまで目的が達成されたか

第一エリアの探索人物を検出することはできたが、第一エリアを突破することができなかった。

4. 失敗した場合は、その理由として考えられること

Active2014は公園内では画像で白い縁石を障害物として検出していたが、日照によっては白くないところでも白いと判断するという欠点があった。走行中、公園のスロープ部分が日向と日陰の境となってしまう、Active2014の障害物の誤検出が多く生じてしまいコースアウトしてしまった。

5. その他特記すべきこと、今後の予定など

[3]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。