

※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 8 回実験走行会 2014/ 11/14 (金)

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 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。)

人物探索の精度の改善

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

人物探索の精度の確認

2.2 実験成果

前の試走会より改善した。

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

実際に走らせてみて、人物を検出しながら確認走行区間を走れるか確認。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

前後に走っていたロボットを探索人物として後検出してしまったが、確認走行区間は完走した。

3.3 残された課題

数回に一度ぐらいしか確認走行を完走できない。

3.4 失敗した理由

人物探索の失敗は探索人物、探索人物の近くに設置してある看板の色に似たロボットが走っており、そっちを探索人物として後検出した。

数回に一度しか成功できないのは他の動いているロボットに対応できていないからだと考えられる。

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

1 回目:途中でぶつかりそうになり緊急停止

2 回目:探索人物を検出できなかったが、確認区間を完走した。

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。