

※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 9 回実験走行会 2014/ 11 / 15 (土)

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
コース上にテントが張られていたため、探索用のコースを作りなおした.

2.2 実験成果

設定されたコースの完走を確認. 人検出については照明条件の影響もあり、検出を行うことができなかった.

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)

自己位置推定, 障害物回避ともに安定して行うことができた.
人検出については前日からほぼ改善されておらず, 検出率は低いままであった.

3.3 残された課題

人物検出の精度向上.

3.4 失敗した理由

前日と変わらず, 検出アルゴリズムが十分検討されていないため.

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

コース内の完走を達成. 探索対象の人は一人も発見することができなかった.

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。