

※以下の内容を記入し、**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 2017 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 2017 本走行 2017/ 11/ 5(日)

ロボット No.: 1724

ロボット名: UNiMO AI

チーム名: demura × UNiMO(金沢工業大学)

記載責任者: 永谷智貴

[1] 本走行前後の実験走行について

1 実験の目的

全区間に渡り地図の切り替えを含め自己位置推定が可能であることを確認すること。

走行経路に問題が無いことを確認

障害物回避に問題が無いことを確認

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

自律走行を行う。

2.2 実験成果

大清水公園出口の下りスロープ付近で自己位置を見失うことが多発

障害物回避の設定の問題で自動ドアの間を通過出来ない

[2] 本走行について

1 設定した目標

Bコース完走

探索対象の検出

2 本走行の結果

大清水公園出口にある下りスロープ左側の崖部を通ろうとするもクローラーの高い超堤・超壕能力により通過。

街路樹植え込みを横切ろうとして乗り上げるもクローラーの高い超堤・超壕能力により通過。

探索対象前を通過するも、カメラの画角に収まらなかったため発見出来ず。

800m 地点で地図の切り替え時に自己位置を見失い、ライトオン前で迷走。

記録は 850m。

3 どこまで目的が達成されたか

自律走行

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

人物検出に使用したカメラの取付位置は信号機検出に最適化しており不適當であった。

地図の切り替えの実装に存在したバグを潰せていなかった。

※以下の内容を記入し、**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 2017 ホームページで共有します。

[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。

私達のロボットは出発前に重量をこちらの機器で測定したところ 99kg でしたが、会場で運営から提供された機器では 91kg と出ました。どちらの機器がおかしいのかわかりませんが、ご参考までに。