

※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.: 1727

ロボット名:あかつきくん

チーム名:千葉大学知能機械システム研究室

記載責任者:饗庭 大

[1] 本走行前後の実験走行について

1 実験の目的

- ・信号機横断区間と探索区間の自律走行の実施

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・信号機横断区間と探索区間の自律走行の実施

2.2 実験成果

- ・特に問題なく走行ができた

[2] 本走行について

1 設定した目標

- ・信号機横断を含む全区間における自律走行の達成と全ての探索対象の発見

2 本走行の結果

- ・MS4 の達成
- ・4 人中 3 人の探索対象の発見

3 どこまで目的が達成されたか

探索対象が 1 人見つけられなかった以外は目的を達成できた

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

- ・他のロボット 2 台とそのオペレータがオクルージョンとなってカメラに探索対象がまったく映らなかった。

[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。

- ・運営お疲れ様でした。大変お世話になりました。