

※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 第 7 回実験走行 2017/ 11 / 4 (土)

ロボット No.: 1730

ロボット名: MG17

チーム名: 群馬大学・ミツバチーム

記載責任者: 塩谷 敏昭

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。)

人物探索を含めた自律走行

記録走行

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

①10月29日の教示走行で取得したマップを用いて横断歩道コースを自律走行できるか確認

②記録走行を行い、走行距離を確認する

2.2 実験成果

①全方位カメラを用いて探索対象のジャケット色(オレンジまた青)を検出するアルゴリズムで探索対象を見つけることが出来た。しかし、雨天時の環境でしか調整できていない。

②1800m 自律走行できた(記録走行での記録)

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

教示走行により取得したマップを用いた自律走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

横断歩道復路(公園側)の白線ラインよりも左側にずれた。

そこから自己位置をロストし、障害物の検出ができなくなった。

教示経路へ復帰できなかったため安全を考え非常停止スイッチを押した。



白線ラインより左にずれて走行している



非常停止スイッチを押した

※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。

3.3 残された課題

横断歩道手前での経路からのズレ。

人物探索。しかし、雨天時の環境でしか調整できていない。

3.4 失敗した理由

公園内が暗かったためと考えられるが、調査中。

天気の変化や明るさの変化で、色範囲が変わる。

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

確認走行の実施無し

3.6 記録走行を行った場合は、その記録

1800m

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。

本走行前、最後の回でしたが、大変お疲れ様でした。

雨天時、チェックシートが濡れてしまうため、安全チェックエリアにも、テントがあるとよいと思いました。