

※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.: 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] 本走行前後の実験走行について

1 実験の目的

自律走行の確認

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

本走行リタイア後に自律走行を行った。

2.2 実験成果

BiVi つくば付近の探索対象は発見できなかった。

また、横断歩道を渡った竹園公園での道で自己位置をロストし、障害物の検出ができなくなった。

[2] 本走行について

1 設定した目標

オールビジョンで探索対象の発見・信号機認識も行き自律走行する

2 本走行の結果

記録:800m

3 どこまで目的が達成されたか

人を回避した際にコンクリートの壁に衝突したため 800m地点で走行終了となった。



※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。

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

壁が検出できなかったため、衝突してしまった。

走行中にプログラムが不安定になった為、人物探索プログラムが起動していなかった可能性がある。

[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。

毎度、会場の準備や、各所との調整等に、多大なお骨折りをいただいた、つくばチャレンジ事務局や実行委員の方々をはじめとする関係者の皆様には、心より厚くお礼を申し上げます。

本走行では、おかげさまでマイルストーン 1 を達成することができました。また、7 月から開催された 7 回の有意義な実験走行会を通して、有効な実験データを得ることができました。ありがとうございました。