

※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.: 1731-1

ロボット名: Mercury(Laser Model)

チーム名: 群馬大学リバストチーム

記載責任者: 鹿貫 悠多

[1] 本走行前後の実験走行について

1 実験の目的

本走行前は本走行前に正常に自律走行できるかの確認。

本走行後は主に人物検出の精度の確認。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

主に探索エリア内にて人物探索の実験を行った。

2.2 実験成果

高い精度で人物の検出をすることができた。

[2] 本走行について

1 設定した目標

課題の完全達成

2 本走行の結果

第3探索エリア内にて探索エリア外にいた探索対象の格好をした運営スタッフを発見し縁石に乗り上げ全てのタイヤが浮いてしまい移動が不可能となったためリタイヤとなった。

3 どこまで目的が達成されたか

課題の完全達成ができず設定した目的は達成できていない。

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

レーザの設置位置の関係から縁石などの高さ 10cm 程度の障害物を検知することができないため、進入禁止エリアを設定しそのような場所を避けていたが、エリア設定が甘く、縁石を避けることができなかった。

[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。

つくばチャレンジのホームページに下記の文章があるが、今回の本走行ではロボットが近くを探索をしている際にも移動を行っており、やや厳しい印象を受けた。

「つくばチャレンジ 2017 の課題でも、いたずらに対象を見つけること自体が難しくなることは避けるよう配慮する。」

「探索対象の人は、実験時間中もそのエリア内で移動することがある。ただし、頻繁な移動は避け、また見つかるのを逃れるための、ロボットの動きに応じた移動はしない。」

また、探索対象の人が交代する際には対象となっている服装をなるべく早く脱いでもらえればと思う。