

※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.: 1739

ロボット名: Mercury (Laser Model)

チーム名: 和歌山大学リバスト

記載責任者: 八谷大岳

### [ 1 ] 本走行前後の実験走行について

#### 1 実験の目的

- 1) 自律走行できることを確認
- 2) 教示経路自律走行から人物探索モードに切り替え、および人物探索ができることを確認

#### 2 実験の具体的内容と成果

##### 2.1 実験の具体的内容

- 1) 地図と手書き教示経路のハイブリッド自律走行を用いて、自律走行できることを確認
- 2) 人物探索エリアにて、教示経路自律走行から人物探索モードに切り替えて、Perspective Anchor Faster R-CNN により、人物検出および距離推定ができることを確認

##### 2.2 実験成果

- 1) 地図と手書き教示経路のハイブリッド自律走行により、教示経路の調整を十分にできれば安定的な自律走行が可能であることを確認できた。
- 2) 人物探索エリアにて、教示経路自律走行から人物探索モードに切り替えが出来なかった。

### [ 2 ] 本走行について

#### 1 設定した目標

- 1) 2km の自律走行
- 2) 特定人物2名の探索

#### 2 本走行の結果

マイルストーン 2(1,000m)達成

#### 3 どこまで目的が達成されたか

- 1) 目標の半分の 1,000m(マイルストーン 2)の自律走行
- 2) 特定人物探索モードへの切り替え自体に失敗

#### 4 失敗した場合は、その理由として考えられること

教示経路の調整が、マイルストーン 2 以降十分にできていなかった。また、人物探索エリアにて、教示経路自律走行から人物探索モードへの切り替えが、プログラムのバグにより失敗した。前々日の第 6 回の実験走行時にプログラムを修正した際に混入したバグであり、長距離自律走行時に発生しやすく、本走行までに発見す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。

ありがとうございました。