※以下の内容を記入し、**実験走行日から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 2015 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 2015　第　2　回実験走行会　2015/　9　/26　（　土　）

ロボット No.:　1516-2　　ロボット名：CIMS　2015

チーム名：千葉大学　知能機械システム研究室　　記載責任者：倉島　一輝

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。）

・走行用地図の作成　・自律走行実験　・人物探索のためのデータ取得

2　実験の具体的内容と成果

2.1　実験の具体的内容

・手押しによる走行用地図の作成・ログデータの取得　・自律走行実験（人物探索はなし）

・全方位カメラを用いた探索対象のデータ取得

2.2　実験成果

. 全コースの走行用地図およびセンサデータを取得

・自律走行は探索エリア手前で走行失敗

・探索対象のデータ取得（データは後日，解析予定）

・作成した電源回路に問題があることが判明

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

・実験回数 2 回　2 回とも目標は人物探索なしの完走

3.2　自律走行の結果（どこまで走れたか等）

・2 回とも探索エリア前の橋で自己位置推定が破綻しリタイア(再現性あり)

3.3　残された課題

・自己位置推定のしやすい教示経路の検討

・自己位置推定法の修正，パラメータ調整

3.4　失敗した理由

・マッチングに用いる障害物が少ない地点での教示経路の方向を変更したこと

・自己位置推定法のパラメータ調整不足

3.5　確認走行を行った場合は、その記録

3.6　記録走行を行った場合は、その記録

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。