

※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 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 本走行 2015/ 11/ 8(日)

ロボット No.: 1502

ロボット名: INFANT

チーム名: AMSL Racing (明治大)

記載責任者: 荒木竜太郎

[1] 本走行前後の実験走行について

1 実験の目的

システムの最終確認.(初期位置, 初期方位等の確認)

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

本番を想定して, 実際のスタート位置から走行を開始し初期位置, 方位の確認. モデルデータとクエリデータのマッチング度合いの確認及び修正を行った.

実験後は雨天時のデータ取りを行った.

2.2 実験成果

初期位置・方位の算出, 自己位置補正のマッチングにおける最適なパラメータの算出.

[2] 本走行について

1 設定した目標

完走.

2 本走行の結果

150m 付近で前を走行するロボットに衝突しそうになり, 緊急停止ボタンを押したことにより脱落.

3 どこまで目的が達成されたか

完走を 100%とするなら 10%程です.

4 失敗した場合は、その理由として考えられること

死角を補うセンサを装備していなかった.

[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。