

※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 実験の具体的な内容と成果

2.1 実験の具体的な内容

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%程度です。

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。