

※以下の内容を記入し、5日以内に、メールに添付の上、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 2014 ホームページで共有します。

つくばチャレンジ 本走行の内容および結果レポート

つくばチャレンジ 2014 本走行 2014/ 11/16 (日)

ロボット No.: 1426

ロボット名: MieC LM

チーム名: 三重大学 プロジェクト 3S

記載責任者: 平裕太郎

[1]本走行前後の実施走行について

1 実験の目的

安定したトライアルコース走行に向けての微調整

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

大清水公園北側の開けた区間での自律走行のためのデータ取り, 微調整

2.2 実験成果

本走行に入る前にトライアルコースを走破することができた。

[2]本走行について

1. 設定した目標

トライアルコースの走破

2. 本走行の結果

スタート地点から直進し、曲がった先にある円形花壇近くで自己位置推定がうまくできなくなり、リタイアとなった。
走行距離は 80m ほどである。

3. どこまで目的が達成されたか

確認走行、本走行と委員の方に見てもらった条件でのトライアル走破ができなかったことに悔いが残る。実験段階では複数回トライアルコースを自律走行できていただけに公式に記録されないのが非常に残念であるが、現段階でもトライアルコースを走破できることは確認できた。

4. 失敗した場合は、その理由として考えられること

開けた場所では現在用いている自己位置推定手法では安定して自己位置を推定することが難しく、デッドレコニングのみに頼ることになってしまい、走行が安定しない。また、マッチングに関しても安定して正しい修正値を出すことができていないとは言えず、改善が必要である。

5. その他特記すべきこと、今後の予定など

※以下の内容を記入し、**5日以内**に、メールに添付の上、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 2014 ホームページで共有します。

[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。

来年度もつくばチャレンジが開催されるのであれば、トライアルコースはこのままか、それが難しい場合は同じような課題を課せられるようなコースにしてほしい。

スタートが狭く、後ろのチームが時間を持て余していたのでどうにかその問題も解決できればよいと思う。

1年間このように自律移動ロボットを実際に人が生活する環境を整えてくださった運営の方、実行委員の方、本当にお疲れ様でした。来年も開催されるようでしたらよろしくお願いします。