

※以下の内容を記入し、**実験走行日から5日以内**に、メールに添付の上、事務局( challenge@rt-tsukubajp )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 走行実験の内容および結果レポート

つくばチャレンジ 2014 第 7 回実験走行会 2014/ 11/ 10 ( 月 )

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 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。)

直線部分のマッチングの改善とその適用

自律移動実験走行

### 2 実験の具体的内容と成果

#### 2.1 実験の具体的内容

自律走行のためのデータ取り, 自律走行実験

#### 2.2 実験成果

大清水公園北側の第一探索エリアまでの安定な自律走行が可能になった

### 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

可能な限りの自律走行実験

#### 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

大清水公園北側の第一探索エリアまで

#### 3.3 残された課題

大清水公園北側の第一探索エリア(道路に面した部分)で, LRF でデータが取得できない部分の走行をどうするか.

#### 3.4 失敗した理由

データ取得ミス, マッチングプログラムのバグ

#### 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。