

※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 2018 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 2018 第2回実験走行 2018/8/4 (土)

ロボット No.: 1857-2

ロボット名: Mr. DQN

チーム名: 明治大学 MORIOKA LAB.

記載責任者: 加藤 勇氣

- 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。)
 - ・ 占有格子地図の構築
 - ・ 学習ベースのナビゲーションの実験(事前にシミュレータ内でロボットの行動を学習により獲得した)
- 2 実験の具体的内容と成果
 - 2.1 実験の具体的内容
 - ・ 占有格子地図の構築
 - ・ 自己位置推定の動作確認
 - 2.2 実験成果
 - ・ 確認走行区間における正確な自己位置推定が可能となった
- 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
 - ・ 確認走行区間の自律走行
 - 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)
 - ・ 確認走行区間の全体を走行できた
 - 3.3 残された課題
 - ・ 今回は ROS の既存パッケージを用いたが、最終的な目標である学習ベースのナビゲーションを目指す
 - 3.4 失敗した理由
 - ・ 学習ベースのナビゲーションに関する実験は時間がなく行えなかった
 - 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。