

※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-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 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 4 回実験走行会 2014/10/12 (日)

ロボット No.: 1441

ロボット名: ONCT 長 1 号

チーム名: 小山高専・弓削商船高専

記載責任者: サム アン ラホック

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。)

2 実験の具体的な内容と成果

2.1 実験の具体的な内容

- ・トライアルのコースの地図作成
- ・自律走行実験(探索なし)
- ・障害物回避実験

2.2 実験成果

- ・5 回自律走行して、1 回完走した。あと 4 回は 160-180m の場所でコースアウトしてしまった。
- ・障害物回避にまだ問題がある。特に対向ロボットに対する回避はまだできていない。

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

トライアルのコース(公園内)で行った。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

約 160m でコースアウトしてしまった。

3.3 残された課題

- ・レーザー測域センサの高さの調整
- ・障害物回避の改良
- ・探索対象の探索実験

3.4 失敗した理由

- ・レーザー測域センサの高さが高いので低いランドマークと障害物が見えない。
- ・キャスターが段差に引っ掛かりやすい。

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

166m だった。

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。