

※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 9回実験走行会 2014/ 11/15 （土）

ロボットNo.: 1432

ロボット名: Rossy

チーム名: 筑波大学知能ロボット研究室 robolin.jp 記載責任者: 西田 貴亮

### 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。)

自律走行、探索対象の発見。

### 2 実験の具体的内容と成果

#### 2.1 実験の具体的内容

コースを自律走行させ、探索対象を発見して完走できるかを確認した。

#### 2.2 実験成果

全ての探索対象を発見し、コースを完走できた。

### 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

生成した占有格子地図を用いて自律走行が行えるか確認した。

#### 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

完走できた。

#### 3.3 残された課題

障害物回避時のロボットの速度が速いため、より安全な回避動作をさせること。

#### 3.4 失敗した理由

なし。

#### 3.5 確認走行を行った場合は、その記録

なし。

#### 3.6 記録走行を行った場合は、その記録

記録走行を一度行い、全ての探索対象を発見し、コースを完走できた。

### 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。