

※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 3 回実験走行会 2014/ 9/ 21 (日)

ロボット No.: 1431

ロボット名: る〜ぶ

チーム名: 筑波大学知能ロボット研究室卵かけ

記載責任者: 吉田森彦

御飯

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
- ・北陽電機社製三次元測域センサによる屋外でのデータ取得
- ・人認識のためのデータの取得

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・自律走行のための地図データ、経路データ取得のためのマニュアル走行
- ・自律走行実験(探索対象の探索はなし)
- ・北陽電機社製三次元測域センサによる屋外での様々な物体のデータの取得
- ・人認識のためのデータ取得

2.2 実験成果

- ・自律走行はスタートからゴールまで自律走行ができた。
- ・他の各データ取得実験においては、有用なデータが得られた。

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

- ・探索対象の探索は行わず、自律走行のみを行った。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

- ・スタートからゴールまで走行した。

3.3 残された課題

- ・ロボット同士が鉢合わせになった場合の回避動作

3.4 失敗した理由

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。