

※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-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 3 回実験走行会 2014/ 9 / 21 (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。)

探索対象の色認識と3次元レーザー測域センサによる自律走行

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

地図作成、自律走行、探索対象の検出

2.2 実験成果

- ・地図作成:公園内の地図を作成した。
- ・自律走行: スタートから 30m
- ・探査対象の検出:探索対象の横に置かれる看板の方が見つけ易かった。

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

公園内での自律走行を行った。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

30m を走った。

3.3 残された課題

- ・モータドライバを 30KHz の PWM 信号に対応できるものに取り替える。
- ・使用中の 30W のモータを 90W のモータに取り替える。
- ・3次元レーザー測域センサからのデータをフィルタリングして、障害物回避に使えるようにする。

3.4 失敗した理由

モータのトルクが足りないため、走行制御が難しかった。

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。