

※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/ 09/ 21 (日)

ロボット No.: 14 - 47

ロボット名: 双眼竜(目ω目)たん

チーム名: Titech SANEKEN STEREO TEAM

記載責任者: 吉田 裕

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。)

前回から修正を行った(ロボットの首の角度、コース取り)ことで良い結果が得られるかを確認する。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

今回はロボットの自己位置認識がうまくいっていなかったため首の角度(カメラ角度)を修正し、自己位置認識を行いやすいコース取りに変更した

2.2 実験成果

首の角度を修正したことで前回つまずいた箇所(曲がり角)をうまく進むことが出来た。しかし、FPGA ボードの異常と思われるエラーが出て公園内を走りきることは出来なかった。

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

大清水公園内での自律走行実験。修正を加えたことで前回コースアウトしてしまった箇所(曲がり角)をうまく走れるかどうかを確認することが主な目的。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

第1探索エリアの途中まで走ったところでFPGAに書き込んだソフトが消えてしまい、ロボットがバックし始めてしまった。

3.3 残された課題

FPGA内のソフトが消えてしまった原因の究明

3.4 失敗した理由

FPGAボード(特に電源回路周辺)に異常があると思われるが、詳しくは不明である。

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。

いつも運営お疲れ様です。次回の実験走行会も参加させていただきたく予定ですのでよろしくお願い致します。