

※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 実験の具体的内容と成果
 - 2.1 実験の具体的内容
 - ・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。
 - ・キャスト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。