

※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4回実験走行会 2014/ 10/ 12 (日)

ロボット No.: 1447

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

大清水公園内での実験走行

2.2 実験成果

前回から出ていた FPGA の動作不良によりスタート出来ず。

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。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

前は突然発生した FPGA のプログラムが消失するというエラーにより途中で止まってしまったが、今回はスタート前にそのエラーが起きてしまいスタートが出来なかった。

3.3 残された課題

エラーの原因の究明。部品の交換による対処を行う等。

3.4 失敗した理由

カメラ、FPGA、電源のどこかに不良があると思われるので細かく調べる必要がある。

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。