

※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7回実験走行会 2014/11/10(月)

ロボット No.: 1415-02

ロボット名: Cranberry 2014

チーム名: 千葉大学知能機械システム研究室

記載責任者: 大川一也

- 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。)
三次元測域センサによる探索対象の検出

- 2 実験の具体的内容と成果
 - 2.1 実験の具体的内容
完走しつつ、できるだけ多くの探索対象の検出

 - 2.2 実験成果
三次元測域センサと TOP-URG の併用が有効
探索中のバグの場所をおおむね特定

- 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
完走しつつ、できるだけ多くの探索対象の検出

 - 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)
探索発見率は低いものの1回完走

 - 3.3 失敗した理由
探索対象を発見するものの、木の根元にある段差を検出できず、段差に接触
探索中のバグによるロボットの停止
バッテリー切れ

 - 3.4 確認走行を行った場合は、その記録
なし

 - 3.5 記録走行を行った場合は、その記録
なし

- 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。
いつもお世話になっております。感謝。