

※以下の内容を記入し、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 本走行の内容および結果レポート

つくばチャレンジ 2014 本走行 2014/ 11/16 (日)

ロボット No.: 1416

ロボット名: MML-04

チーム名: 芝浦工業大学マイクロメカトロニクス

記載責任者: 江田 智斉

研究室

### [1]本走行前後の実施走行について

#### 1 実験の目的

主に、カメラで路面の縁石のエッジがしっかり検出されているかの確認。

#### 2 実験の具体的内容と成果

##### 2.1 実験の具体的内容

縁石のある歩道をロボットに走行させ、カメラで路面の縁石のエッジが取れているかを確認。

##### 2.2 実験成果

本走行前の実験では日当たりが良過ぎたため、路面の茶色のタイルが反射で白っぽく認識してしまい、縁石の白と被ったせいか、エッジがうまく検出できなかった。本走行後では、エッジは比較的検出できた。

### [2]本走行について

#### 1. 設定した目標

大清水公園の完走

#### 2. 本走行の結果

通信エラーによる出走失敗

#### 3. どこまで目的が達成されたか

全く達成されていない。

#### 4. 失敗した場合は、その理由として考えられること

プログラムスタート後、カメラが上手く画像をキャプチャできていなかったため、マイコンや他センサとの通信が停止してしまったと考えられる。

#### 5. その他特記すべきこと、今後の予定など

[3]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。