

※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 本走行会 2014/ 11/ 16 (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

本走行

2.2 実験成果

最初のコーナーを曲がった後 15m ほど進んだところでソフトが飛んでしまい停止。

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

ステレオカメラをセンサとし、計算処理に FPGA を用いた自律走行

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

最初のコーナーを曲がった後 15m ほど進んだところでソフトが飛んでしまい停止。

3.3 残された課題

バッテリーを並列にすることで電源の安定化を図ったがソフトが飛んでしまう現象の解決には至らず。あらゆる箇所をつぶさに調べる必要がある。

3.4 失敗した理由

何らかの故障があり、現象の原因となっていたと思われていた FPGA ボード、カメラを共に交換し一時は解決したと思われていた問題であったが本番直前になってまた同じ現象が起きてしまい、対策することが出来なかった。

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。

レポートの提出が遅れてしまったことをお詫びいたします。

今年度もつくばチャレンジに参加させていただきありがとうございました。来年度は学生が大きく減ってしまうため再び参加するかどうかについては現在検討中ですが、是非参加出来ればと考えております。長期間の運営大変お疲れ様でした。