

※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 6 回実験走行会 2014/ 11/ 3(月)

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。)

- ・トライアルのコースを完走する。
- ・探索対象の検出を行う。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・公園内の地図作成
- ・自律走行実験
- ・障害物回避システムの動作確認
- ・フルコースの地図作成

2.2 実験成果

- ・トライアルのコースを完走した。
- ・探索対象の検出ができなかった。
- ・障害物回避システムは滑らかに回避できなかった。
- ・フルコースの地図を作成し、自律走行実験を行った。結果は橋の手前(600m)の所でコースアウトした。

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

- ・フルコースを自律走行しながら、パラメーターを調整する。
- ・探索対象を検出するプログラムを確認する。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

- ・橋の手前の所(600m)でコースアウトした。
- ・探索対象の検出ができなかった。

3.3 残された課題

- ・探索対象を検出するプログラムを見直す。
- ・走行速度及び障害物を回避する速度を調整する。

3.4 失敗した理由

- ・走行の失敗: 後ろのキャストが段差に引っ掛かってしまい、動かなくなった。
- ・探索対象の検出の失敗: 看板の反射テープを検出するため、ロボットの移動方向に対して斜めに置かれてしまうと検出することができない。

3.5 確認走行を行った場合は、その記録

トライアルのコースを完走した。

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。