

※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-tsukubajp)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9回実験走行会 2014/11/15 (土)

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。)

- 2 実験の具体的内容と成果
 - 2.1 実験の具体的内容
 - ・コース全体の自律走行
 - ・探索対象の検出
 - ・障害物回避の動作確認
 - 2.2 実験成果
 - ・トライアルのコースを完走して、さらに第3探索エリアまで自律走行できた。
 - ・探索対象実験では、反射テープを見るため、他のチームの安全確認者を認識してしまう。または、レーザ測域センサの高さが低いため、探索対象からの距離が短いほど検出できない場合が多かった。
 - ・障害物回避の動作は問題なく回避する事ができた。
- 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
 - ・午前: 自律走行実験(探索なし)
 - ・午後: 自律走行と探索
 - 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

第3エリアまで自律走行できたが、探索対象を見つける事ができなかった。
 - 3.3 残された課題
探索対象の探索実験
 - 3.4 失敗した理由
センサの高さの調整
 - 3.5 確認走行を行った場合は、その記

 - 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。