

## ロボットコンテスト（野方研究室と共同開催）

障害物を避けながらエクセル3の廊下を移動するロボットを製作する。

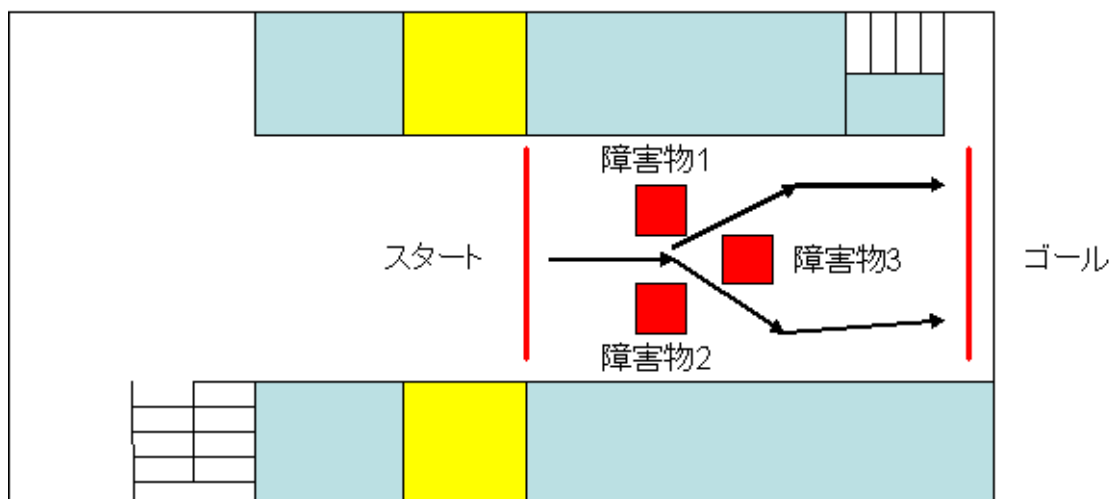
- 条件**
- 単独でも3人までのチームを組んでも良い。
  - ビジョン、光、超音波など、どのようなセンサを用いても構わない。
  - ロボットには、ノートPCやワンボードマイコンを搭載しても良い。
  - 抽選でグループ毎に走行する。
  - 走行前に、ランドマーク等を設置しても良い。
  - ランドマークの位置は、スター、ゴール、障害物に限る。走行終了後は元に戻す。
  - 注意：床にガイドテープを貼ること（ライントレース方式）は禁止**

- 評価**
- 3回走行して、最も短い時間を、そのグループの記録とする。
  - 得点は、記録（5割）とパフォーマンス（5割）から算出する。
  - 記録： 最短時間
  - パフォーマンス： メカニズムやセンシング、アルゴリズムの工夫と面白さ

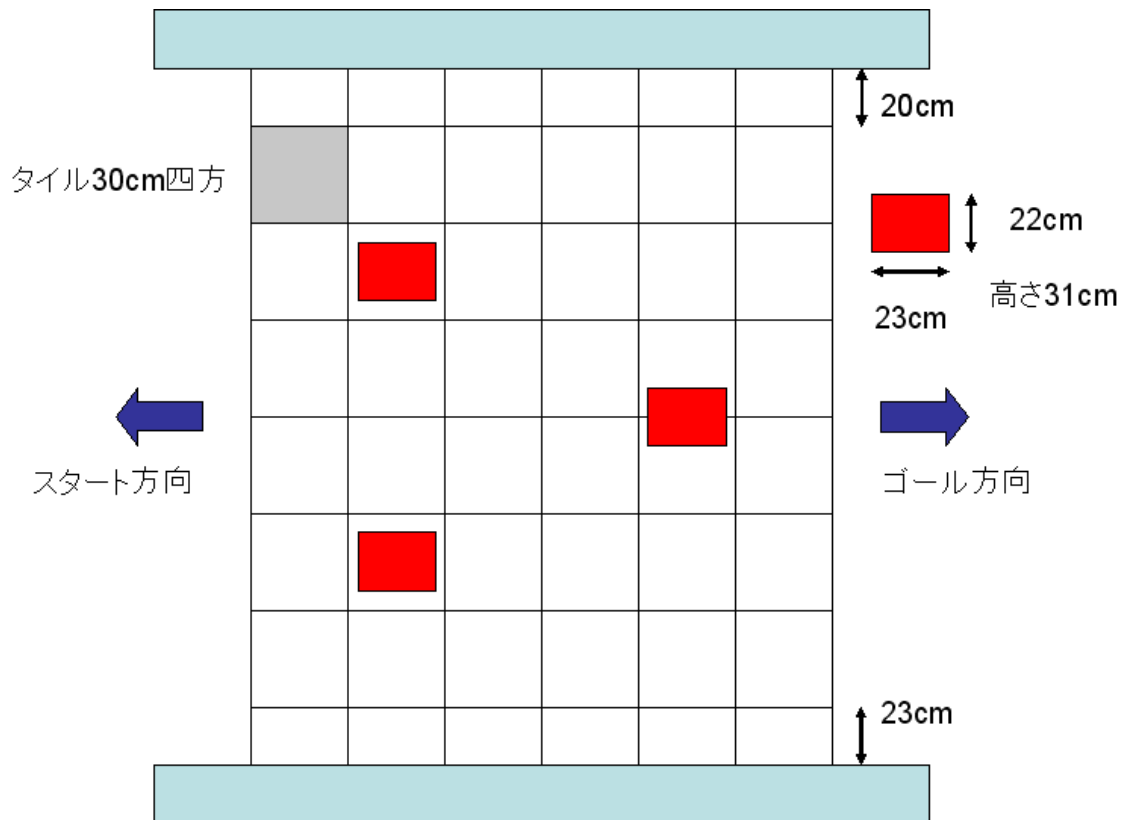
### 競技場

- ・ エクセル3 2階 集積機械知能研究室からスタート、南側ガラス窓前ゴール
- ・ 途中で障害物1, 2, 3を置く。
- ・ 障害物1と障害物2の間を通過しなくてはならない。
- ・ 障害物の位置は、  
進行方向に対しては厳密に定めない（コンテスト当日に発表）  
廊下の幅方向に対してはあらかじめ定める（事前に通知）
- ・ 障害物のサイズは事前に通知。

### エクセル3 2F 集積機械知能研究室



障害物は、A4 コピー用紙の箱に重量物を入れたものである。  
障害物を下図に示すように配置する。



### ロボットコンテストミーティング

ロボットコンテストに関して、隔週でミーティングを持つ。

野方研究室と平井研究室の合同

日時と場所は、決まり次第メールで連絡

第1回：簡単な構想 単独 or グループの決定

ロボットコンテストプレ大会 2007年4月末 短い距離でテスト走行

ロボットコンテスト発表会 2007年5月末