※以下の内容を記入し、**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 2015 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 2015　第　　回実験走行　2015/　11　/　8　（　日　）

ロボット No.：1530	ロボット名：コルトパイソン
チーム名：KIRT	記載責任者：西川　琢磨

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。）

大清水公園内の自律走行

雨天のため、ビニールテープとビニール袋を用いて防水処理を施した。

2　実験の具体的内容と成果

2.1　実験の具体的内容

大清水公園内の自律走行を行った。自己位置推定に用いる環境地図自体は前実験走行までに作成していたため、当日は自律走行のみをテストした。

2.2　実験成果

大会結果は 100m だった。

しかし、実験走行時に 200m ほど自律走行できた。

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

LRF を用いたパーティクルフィルタによる自己位置推定を行った。

使用した LRF は北陽電器の UTM-30LX-EW。

3.2　自律走行の結果（どこまで走れたか等）

大清水公園内を 200m ほど自律走行した。

3.3　残された課題

横断歩道を走破するためにモータとタイヤを新調する。

3.4　失敗した理由

スタート地点から 100m 地点の広い空間でパーティクルが発散した。

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。

できるのであれば、17 時まで動力走行を行いたい。