※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 2016 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 2016　第 1 回実験走行　2016/ 07/ 09（ 土 ）

ロボット No.:　1623-2　　ロボット名：暁月拾陸

チーム名：千葉大学　知能機械システム研究室　　記載責任者：中易　隆太郎

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。）

・課題コース視察　・地図作成およびログデータ取得

・探索エリアの情報取得　・昨年度からの仕様変更に伴うロボットの走行性能評価

2　実験の具体的内容と成果

2.1　実験の具体的内容

・手押しによる走行用地図の作成，ログデータの取得（トライアル区間，建物内）

・自律走行実験(トライアル区間，建物内)

・探索エリア内のセンサデータ取得

2.2　実験成果

・走行用地図およびログデータの取得

・確認走行完走 ，建物内の自律走行成功

・探索エリアにて探索対象のセンサデータ取得

・仕様変更後の機体でも自律走行に支障なし

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

・実験走行 3 回（目的はトライアル区間走行達成）

・建物内（ViBi つくば）の自律走行 1 回

3.2　自律走行の結果（どこまで走れたか等）

・トライアル区間

(1)実験走行：2 回完走

(2)その後，確認走行を 2 回申し込むも走行失敗

(3)上記の失敗原因の確認後，対策することで完走

・建物内

自律走行成功

3.3　残された課題

・走行中にイモネジの緩みにより確認走行が失敗したため，習慣的なメンテナンスの確立・情報共有

・カバーのレーザ開口部の固定方法

3.4　失敗した理由

・2 回の確認走行失敗は，振動によるギアボックス内マイタ歯車のイモネジの緩みが原因

3.5　確認走行を行った場合は、その記録

1 回目：およそ 180m の地点で自律走行失敗

2 回目：スタート直後に自律走行失敗

3 回目：トライアル区間完走

※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 2016 ホームページで共有します。

3.6　記録走行を行った場合は、その記録

なし

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。