※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/　　7/9　　（ 土 ）

ロボット No.:　1638	ロボット名：ALBERT
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。）

全区間の走行時における各種センサのデータ取得を行う。

2　実験の具体的内容と成果

2.1　実験の具体的内容

作成したデータ取得プログラムを用いてオドメトリ、LRF、Kinect V2、ジャイロセンサ、RGB カメラの走行時のデータを収集する。

2.2　実験成果

オドメトリ、LRF、Kinect V2、のデータ取得に成功した。しかし、ジャイロセンサ、RGB カメラのデータは、プログラムのバグにより取得できなかった。

また、モータドライバと KinectV2 のハブが何らかの原因で破損し動力走行を行う事ができなかった。

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

3.2　自律走行の結果（どこまで走れたか等）

3.3　残された課題

3.4　失敗した理由

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。