

※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-tsukuba.jp )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 5 回実験走行会 2014/ 10 / 13 ( 月 )

ロボット No.: 1439

ロボット名: KAIT MK2

チーム名: 神奈川工科大学 兵頭研究室

記載責任者: 兵頭 和人

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。)

- ・傾斜面对応の脚機構
- ・Bluetooth を介したマニュアル操作システム

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

傾斜面での歩行動作試験  
慣性計測システムの性能評価

2.2 実験成果

歩行ロボットに搭載した慣性計測システムの精度(ドリフト抑制効果含む)に関するデータの取得が完了した。

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。