

※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6回実験走行会 2014/ 11 / 3 (月)

ロボット No.: 1427

ロボット名: NIT 君

チーム名: 日本工業大学 石川研

記載責任者: 山口 凌平

- 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。)
走破性試験の評価と GPS のデータの取得.
- 2 実験の具体的内容と成果
 - 2.1 実験の具体的内容
ロボットのマニュアル走行.
 - 2.2 実験成果
コースにおける段差の振動によりモータ部の動力軸が外れたため、走行実験を中止した。
動力軸が外れた原因が発覚したので、軸の設計の見直しを行い、コース走破を今後の課題とする.
- 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。