

※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 2017 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 2017 本走行 2017/ 11/ 5(日)

ロボット No.: 1707

ロボット名: ALBERT(アルベルト)

チーム名: KIRT

記載責任者: 竹下 嘉人

### [ 1 ] 本走行前後の実験走行について

#### 1 実験の目的

2km 区間(B コース)の自律走行

#### 2 実験の具体的内容と成果

##### 2.1 実験の具体的内容

2km 区間(B コース)の自律走行

##### 2.2 実験成果

後述の理由により、3 度ほどロボットのタイヤが回らなくなったりして止まることがあったが、システムについては自己位置推定などに失敗せず、wp を通って障害物回避をして 2km 区間(B コース)の自律走行を行えた

### [ 2 ] 本走行について

#### 1 設定した目標

2km 区間 B コースの自律走行

#### 2 本走行の結果

1 m

#### 3 どこまで目的が達成されたか

何も達成できなかった。

#### 4 失敗した場合は、その理由として考えられること

長距離走行によるタイヤの変形、またはモータの軸が曲がったことにより、ロボットプラスチック製の左タイヤが本体と干渉して、回転しなくなってしまった。

その根本原因としては、本チームはロボットの整備担当を決めておらず、ロボットの整備を甘く見ていたことが考えられる。

### [ 3 ] 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。

本走行前後の実験走行でも横断歩道の走行と記録走行を行えるようにしていただきたいです。