

※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 第7回実験走行 2017/ 11/ 4(土)

ロボット No.: 1737

ロボット名: KAIT3世

チーム名: 神奈川工科大学吉留研究室

記載責任者: 奥脇 正悟

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。)

- ・ロボットの自律走行時の速度の調整。
- ・ロボットの左右のモーターの出力の調整。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

- ・ロボットを走らせ、自律走行時に適した速度に調整する。
- ・左右のモーターの出力の誤差によって起こるロボットが直進しない問題を修正する。

2.2 実験成果

- ・自律走行時に適していると思われる速度に調整した。
- ・ロボットがほぼ直進できるようになった。

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。