

1 機体

1.1 前回のデモ走行について

前回の発表でデモ走行を行ったが、途中で停止してしまった。本機体は四点で支えられており、路面の凹凸によって三点しか接地できなかった場合に機体が「やじろべえ」と同じような状態になってしまい、駆動力が路面に十分に伝わらず停止したと考えた。

1.2 実地調査

この問題を解決する前に、我々はRCRの会場（記念講堂）においても今回と同じような問題が生じるのかを確かめることにした。実地調査をするためには機体を自由に動かせる必要があるため、機体をワイヤレスコントローラ (DUALSHOCK3) を用いて動かせるようにした。記念講堂で動かしてみた結果、途中で機体が停止することはなかったため、機体に修正を加える必要はないと考えた。