※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 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 2015　第　1　回実験走行会　2015/ 7 / 4　（ 土 ）

ロボット No.:　1545　　ロボット名：Kerberos

チーム名：筑波大学知能ロボット研究室チーム Kerberos　　記載責任者：満留諒介

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。）

コントローラーによるマニュアル走行を行い、オドメトリ、IMU、Lidarのデータを取得すること。

2　実験の具体的内容と成果

2.1　実験の具体的内容

オドメトリ、IMU（NAV420）、Lidar(VLP-16)のログを取ること。

2.2　実験成果

マニュアル走行を行ってコース一週分のデータを取ることができた。

ただし二週目の走行中、コース上にある段差によってセンサとのUSB接続が切れてしまい、走行を中止した。

このことから、USB接続環境を見直す必要があることが分かった。

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。