※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 2016 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 2016　第　1 回実験走行　2016/　7 / 9（土）

ロボット No.:　1647	ロボット名：メリー教授
チーム名：迷える子羊大学	記載責任者：奥村　純平

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。）

・　センサログデータの収集

・　コース走破性，バッテリ持ちの確認

2　実験の具体的内容と成果

2.1　実験の具体的内容

コントローラを使い、コースを走行。センサデータのロギング。

2.2　実験成果

自律走行で使用するデータの収集完。

400WBatt にて LRF×3, 150W PC, カメラ,60W モーター構成で 1h 走行した際の Batt 残量は約 1/2。

コース全域走破する事が出来るが、振動で制御系がダウンする等の課題を把握。

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。

車検の際、貴重なご指摘をいただきありがとうございます。

次回もよろしくお願いいたします。