

※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 4 回実験走行 2016/ 10/ 16 (日)

ロボット No.: 1625

ロボット名: Capybara J. V.

チーム名: Project C.G.S.

記載責任者:レイノルズ ジェームズ俊介

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。)

データ取得。自律走行システムの調整。

2 実験の具体的内容と成果

2.1 実験の具体的内容

自律走行に向けた機体のシステム調整。

2.2 実験成果

信号判定及び探索を除いた自律走行システムの正常な動作を確認。

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

大清水公園内の自律走行。

3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

大清水公園内での自律走行を確認。

3.3 残された課題

探索及び信号判定。

3.4 失敗した理由

事前の調整不足により、確認走行に至らなかった。

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。