

※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.: 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

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。

前回走行時に発生した、振動や登坂時の過負荷でシステムダウンする事象が発生しない事を確認。

コントローラを使って、コース全域を走行可能である事を確認した。

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。

次回もよろしくお願いいたします。