

※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-tsukubajp )までお送り下さい。  
この情報は、つくばチャレンジ 2018 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 2018 第1回実験走行 2018/6/30(土)

ロボット No.: 1844-1

ロボット名: Omnia3

チーム名: 複雑系機械工学研究室

記載責任者: 田崎勇一

### 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。)

地図生成用データ計測

### 2 実験の具体的内容と成果

#### 2.1 実験の具体的内容

規定コースを走行し、リモコン操作によりログデータ(車輪エンコーダ、IMU、3D-LIDAR)を収集  
走行距離とバッテリー消費との関係を調査

#### 2.2 実験成果

データ収集に成功、規定コース走行についてはバッテリー容量が十分であることを確認

### 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

#### 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。

帰路の横断歩道において、誤って自動走行用のレーンを横断してしまいました。不注意により大変危険な行動をとってしまい申し訳ありませんでした。次回以降嚴重に注意致します。