※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.:　1601	ロボット名：i-Cart　Middle
チーム名：土浦プロジェクト	記載責任者：阪東茂

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。）

センサによる環境の測定、人間検出・信号認識に向けたサンプルデータの取得

2　実験の具体的内容と成果

2.1　実験の具体的内容

ロボットに使用予定の全センサを搭載し、全区間において走行ができることを確認する（走行はリモコン操縦）

全区間の環境を測定する

人間検出や信号認識に向けたデータセット（カメラ画像）を取得する

2.2　実験成果

全区間の走行が可能であることを確認できた。概ね全区間の測定データを取得することができた。

人間検出や信号認識向けのデータも十分取得できた。

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。