※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 実験走行　2016/　 7/　 9（土）

ロボット No.:　1605-2	ロボット名：ORNE-β
チーム名：ロボット設計・制御研究室	記載責任者：後藤大輝

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。）

・3D-URG や GPS のセンサのデータの取得を行う

・また，地図を作成し次回の試走会で自律走行を行えるようしておく

2　実験の具体的内容と成果

2.1　実験の具体的内容

・3D-URG では着座人物とコース上の地面の点群の取得などおこなっていた.

・GPS のデータを取得しコース上でのマルチパスが多い（少ない）箇所の誤差を調べる.

2.2　実験成果

・3D-URG の設定と取り付ける角度に問題があったため次回でもデータの取得を行う

・トライアル区間～橋を渡る付近までが一番誤差が大きい.頭上に樹が生い茂っていても建物が近くにない横断歩道がある公園では走行経路通りのデータが得られた.

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。

横断歩道直前のテープが2本ひかれていましたが，ロボットを停止させる場合はそれの間に停止させることでよろしいですか？

よろしくお願いします.