※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.:　1609　　ロボット名：MML-05-H

チーム名：芝浦工業大学　マイクロメカトロニクス研究室　　記載責任者：平岡　翼

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。）

つくばチャレンジ 2016 コース全域のオドメトリデータ及び 3D ポイントクラウドデータの取得と環境地図構築。

2　実験の具体的内容と成果

2.1　実験の具体的内容

3D-URG を搭載したロボットをコース全域でコントローラによるマニュアル操作で走査させ全域の 3D ポイントクラウドデータをログデータとして取得、保存。それに伴い、ロボットを走らせているときのオドメトリデータも取得した。予備センサとして 2D-URG も搭載しデータを取得した。ロボットの雨対策として応急ではあるが、レインコートを装備して実験に取り組んだ。

2.2　実験成果

コース全域の 3D ポイントクラウドデータ及び、オドメトリデータの取得に成功。雨ではあったがデータは無事取得できた。当初できれば二回全域を走査する予定だったが、二回目を実験する時間はなかった。

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。