※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-Y

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：柳川　拓也

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 のコース全体のデータ(レーザスキャンによる環境情報とホイールオドメトリによる距離情報)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

ロボットを手動走行によりつくばチャレンジ 2016 のコースを 1 周動かした。その際にセンサを動かしてデータを取得した。

2.2　実験成果

途中 PC のバッテリーがなくなるなどのアクシデントがあったがコース全体のデータを取得することができた。

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。