※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.: 1615　　ロボット名:PeGASuS

チーム名:横浜国立大学　藤本研究室　　記載責任者:定村　哲志

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。）
走行マップの確認及び作成

2　実験の具体的内容と成果
2.1　実験の具体的内容
ロボットを手押しして走行マップの作成を行った。

2.2　実験成果
マップが作成されたことを確認した。
今年のマップは去年のマップから更に大きいサイズとなり、場合によっては走行中にマップを切り替えるなどの手段をとる必要があると判明した。
また細かい点では、計測中に LRF の計測結果が不安定になることがあり、バッテリー電圧の確認につながった。

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。