※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.:　1616　　ロボット名：AND-2016

チーム名：芝浦工業大学ロボティクス研究室　　記載責任者：安藤吉伸

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。）

（大清水公園内（+α）の環境において、環境地図を生成すること。その後、時間があれば、自律移動実験も行う。

2　実験の具体的内容と成果

2.1　実験の具体的内容

大清水公園内の環境地図を生成した。

2.2　実験成果

2 回、地図生成の実験を行った。

1 回目の地図生成の実験では、地図データがうまく取得できていなかった。これは、ノート PC（2 台）のうち、1 台のディスプレイが走行中に閉じてしまったため、フリーズ状態となっていたためと考えられる。もう 1 台のPCでも、センサ関係のコネクタが外れていて、データ取得ができていなかったようであった。

2 回目の地図生成の実験では、なんとかデータがとれて、環境地図を構築することができた。ROS の gmapping ベースで取得した地図は、ある程度、地図が出来ていた。ROS の Hector_slam ベースで取得した地図では、地図情報が崩れていた。当日、その後の時間がなく、自律走行までは、実験できなかった。

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

自律走行はしなかった。

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。

いつもお世話になり、ありがとうございました。