※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.:　1626-01 | ロボット名：Mercury(Laser　Model) |
| チーム名：群馬大学リバストチーム | 記載責任者：中村　弘樹 |

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。）

各エリアのマップ作成および探索対象の画像データ収集

2　実験の具体的内容と成果

2.1　実験の具体的内容

・スタート地点からゴールまでの教示走行，LRF データの収集

・ロボットに搭載したカメラによる画像データの収集

・確認走行

2.2　実験成果

・探索エリアを中心にエリアマップを作成した

・探索対象および信号機の画像を取得

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

確認走行

3.2　自律走行の結果（どこまで走れたか等）

確認走行区間達成

3.3　残された課題

カーブ時の動作修正が必要

3.4　失敗した理由

タイヤ径が変更になったため，制御に多少の変更があった（次回までに改善可能）

3.5　確認走行を行った場合は、その記録

確認走行区間達成

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。