※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.:　1627	ロボット名：MG16
チーム名：群馬大学・ミツバチーム	記載責任者：塩谷　敏昭

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。）

画像ナビゲーションのためのデータ取得と確認

2　実験の具体的内容と成果

2.1　実験の具体的内容

①自律走行マップ取得のための教示走行

②当日の教示走行で取得したマップを用いた自律走行

2.2　実験成果

①全区間における教示走行を 1 回実施

コース途中の橋の上り坂や横断歩道付近の段差を有する路面も、問題無く走破できた。

教示走行時の様子

②トライアル区間での自律走行を複数回実施

ロボットは、スタート直後から教示経路に対して右側へ寄って走行していき、コースアウトした所で自律走行を中断。その後、部分的に自律走行を行ない、走行場所に関係なく教示経路に対して右側へ寄って走行したことから、ロボットの調整が万全でなかったことが明らかになった。

自律走行時の様子

※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。

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

当日の教示走行により取得したマップを用いた自律走行（トライアル区間）。

3.2　自律走行の結果（どこまで走れたか等）

スタート地点から、30m 付近。

3.3　残された課題

教示経路に沿った自律走行が出来ていない。

3.4　失敗した理由

ロボットの調整が万全でなかった。

3.5　確認走行を行った場合は、その記録

確認走行の実施無し。

3.6　記録走行を行った場合は、その記録

確認走行の実施無し。

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。

大雨が降る時間帯もあった中、大変お疲れ様でした。

本走行会に向けて、今後の実験走行会でもよろしくお願い申し上げます。