※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.：1629-01　　ロボット名：　Orange2016

チーム名：法政大学自律移動ロボット実験室(ARL)　記載責任者：　堀地恒生

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。）

今回の実験走行では，コースのマッピングをすることを目的とした。

2　実験の具体的内容と成果

2.1　実験の具体的内容

LIDAR を用いてマップを作成し、そのマップがどれほどずれているのかを確認する。

2.2　実験成果

全コースのマッピングをすることができた.

しかし，生成したマップが少し歪んでいたため，コースを往復して一回でマッピングをしようとすると，マップがうまく取れなかった.

そのため，一回でコースをすべてマッピングするのではなく，コースを複数回に分けてマッピングし，それらのマップをつなぎ合わせて一つのマップにする方法も検討中である.

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。