

※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3回実験走行 2016/10/15 (土)

ロボット No.: 1605-2

ロボット名: ORNE-β

チーム名: 千葉工業大学ロボット設計制御研究  
室

記載責任者: 天野達也

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。)  
地図作成

### 実験の具体的内容と成果

#### 2.1 実験の具体的内容

トライアル区間での自律走行  
探索対象エリアでの地図作成  
探索対象エリアでのデータ取得

#### 2.2 実験成果

探索対象エリアの半分ほどの地図を作成できた  
探索対象エリアで点群データを取得できた

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

トライアル区間の走行

#### 3.2 自律走行の結果(どこまで走れたか等)

トライアル区間

#### 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。