※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　6回実験走行　2016/11　/4（金曜日）

ロボット No.:　1608	ロボット名：Dulcinea
チーム名：大阪市立大学知識情報処理工学研究室	記載責任者：田窪朋仁

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。）

前日に作成した横断歩道を覗いた全区間の地図と走行経路を追従可能であることを実験走行で確認し，記録走行でマイルストーン3を獲得する

2　実験の具体的内容と成果

2.1　実験の具体的内容

確認走行区間の自律走行・

横断歩道を含めた全区間のデータ取得をして・地図作成と経路作成を行う・

2.2　実験成果

午前中に前回の試走会で取得したデータで作成した地図と移動経路を使って確認区間の自律走行し，成功．直ぐに確認走行を依頼して，確認走行も問題なく実現できた．午後は，前回の試走会で取得した横断歩道を除いた全区間の地図を使って自律走行を実施したが，1つ目の陸橋を超えた付近で事故位置をロストして自律走行を継続できずに終了．横断歩道を除いた区間のデータ取得を再度行い，地図作成とウェイポイント作成を行った．

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

確認走行区間の自律走行実験．横断歩道を覗いた全区間の自律走行．

3.2　自律走行の結果（どこまで走れたか等）

確認走行区間は午前中に2回実施して2回成功．横断歩道を除いた全区間の自律走行は初チャレンジで，陸橋を超えたところで終了．．

3.3　残された課題

前回の試走会時に取得したデータに設定ミスが有り正確な地図が作れていなかったので，データを取り直して地図を作り直す必要があった．

3.4　失敗した理由

自己位置をロストした付近の地図は，前回の思想会で取得した不備のあるデータで作成したもので地図の形がおかしくなっていた．地図が正確でないと自己位置を必ずロストしてしまうので，正確なデータで地図を作り直す必要がある．

※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。

3.5　確認走行を行った場合は、その記録

確認走行を1回でクリア.

3.6　記録走行を行った場合は、その記録

なし

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。