※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）**

ロボット No.:　1617　　ロボット名：KUARO

チーム名：関西大学　ロボット・マイクロシステム研究室　　記載責任者：小野　貴史

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。）

自律走行の確認。

2　実験の具体的内容と成果

2.1　実験の具体的内容

自律走行の確認。

段差検出プログラムの確認。

2.2　実験成果

段差を検出できていることを確認。

問題点として、軌道生成の遅延が生じていることを確認。

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

全コースを通して自律移動の確認。

3.2　自律走行の結果（どこまで走れたか等）

各区間で数百メートルの自律移動を確認。

3.3　残された課題

ウェイポイントの調整。

軌道生成の遅延の修正。

3.4　失敗した理由

ウェイポイントの設定ミス。

軌道生成の遅延。

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。