※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.: 1619	ロボット名：強引 My Way 2
チーム名：チームさくら	記載責任者：猪熊一行

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。）

コースのデータ取り

自律走行の基本テスト

2　実験の具体的内容と成果

2.1　実験の具体的内容

自律走行用のマップ生成

自律走行アルゴリズムの選定

2.2　実験成果

マップ生成時に今回のハード構成では、吾妻セントラル歩道橋の斜面を登れない事が判明。

地図作成では、IMU により補完しなければ、コーナーの角度に誤差が大きくなった。

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

今年度導入を試みた AMCL はまだ不完全だったため、昨年度作成したアルゴリズムを

採用する事にした。

3.2　自律走行の結果（どこまで走れたか等）

３０ｍでコースアウト

3.3　残された課題

残りの時間的なものもあり、昨年度作成したアルゴリズムを利用する事とする。

反対にハンドルを切るなど、不具合も発生した。

3.4　失敗した理由

室内用のアルゴリズムと屋内用のアルゴリズムとの座標変換に不具合があった。

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。