※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 2017 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 2017　第 6 回実験走行　2017/11/3（金）

ロボット No.:　1722	ロボット名：TRC-21
チーム名：つくばろぼっとサークル	記載責任者：田島　俊吾

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。）

大清水公園内の走行データの記録およびマップの生成。

2　実験の具体的内容と成果

2.1　実験の具体的内容

前回と同様、コントローラを用いてロボットを走行させ、正しくマップが生成されているか確認を行った。

2.2　実験成果

マップの形状から、今までで最も歪みが小さいと思われるマップが生成された。

今回生成したマップを用いて自己位置推定を行うことにした。

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

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。