※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.: 1738	ロボット名: チョリソー
チーム名: 電機創制寺	記載責任者: 室 恵二

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。）

Waypoint を用いた自律走行ができるかどうか検証

2　実験の具体的内容と成果

2.1　実験の具体的内容

あらかじめ用意した Waypoint を用いて自律走行を行う。

2.2　実験成果

公園内および公園外の一部領域について、自律走行に成功した。

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

Waypoint を用いて公園内/外の自律走行を行った。

3.2　自律走行の結果（どこまで走れたか等）

確認走行エリアの自律走行、探索エリアとゴール付近を除く公園外エリアでの自律走行成功

3.3　残された課題

マップ切り替えについてのソフトウェア修正、Waypoint 位置調整

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。