※以下の内容を記入し、**実験走行日から 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 2014 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 2014　第　　回実験走行会　2014/　　11/14　　（　金　）

ロボット No.: 1412	ロボット名：AMATERUS4 号
チーム名：岡山ロボテク研究会（中国ポリテクカレッジ）	記載責任者：水田英明

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。）
・データの取得
・確認走行の達成
実験の具体的内容と成果
2.1　実験の具体的内容
・GPS 情報の取得
・ランドマーク情報（LRF データ）の取得
・自己位置推定（オドメトリ）の調整

2.2　実験成果
公園内の上記データを取得できた。

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
オドメトリでの自己位置推定による走行を行った。

3.2　自律走行の結果（どこまで走れたか等）
スタート地点から直線約 40m あたり

3.3　残された課題
・自己位置推定の制度向上
・ランドマークに成り得る場所の選定

3.4　失敗した理由
路面の状況などから自己位置推定にずれが発生した。
ランドマークでの自己位置推定補正が上手く動作しなかった。

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。