

## つくばチャレンジ 2013 本走行スケジュール

開催日時：2013 年 11 月 17 日（日）

集合・受付：10:15 まで

走行に先立つ安全性のチェック： 10:30～11:30

開会式： 11:00 より

本走行： 11:30～15:20 ごろ

（ロボットは 3 分ごとに出走。出走順は前日中に決めて公表する。但し、本走行の棄権があった場合は出走順を詰める。）

昼食：とくに昼食時間はもうけない。参加者・委員とも、各自、適宜時間を見つけて昼食とする。

記録発表、および、閉会式： 16:00 ごろから

交流会： 17:00-19:00 （つくば国際会議場（エポカル）1 階 102 会議室）

（ここで、チャレンジ課題を達成したチームにつくば市長賞を授与します。自律走行達成をしたロボットとチームを紹介します。）

## つくばチャレンジ 2013 本走行(11月17日)の手順

### [スタート]

#### ○ 出走順

- ・ 本走行の出走順は前日中に公表する。
- ・ 特別な事情のない限り、出走順の変更は認められない。

#### ○ スタートゲート

- ・ 参加ロボットがスタートしている間、MCを配置し、本走行の進行状況を見物人に通知し、各チームにインタビューを行う。
- ・ スタートゲートには、出走管理委員を置く。出走管理委員は、出走するロボットを確認し、スタートをコールする。

#### ○ 出走時刻と出走の手順

- ・ 最初のロボットの出走は11:30の予定。以後3分ごとに出走する。
- ・ オペレータは、スタートのコールに従ってロボットを操作し出走させる。
- ・ ロボットがスタートラインを超えるまでは、オペレータはロボットを操作しても良いが、スタートラインを超えたあとは、ロボットに触れてはならない。
- ・ スタートのコール後、出走エリア（スタートラインから最初のスロープ入口までの約20mの区間）を2分以内に通り抜けできないときは、出走失敗とみなし失格とする。

### [走行中]

#### ○ オペレータと安全管理者

- ・ ロボットには、オペレータ1名、安全管理者1名が随伴する。
- ・ オペレータは、市民や見物人の安全を確保し迷惑をかけないため、常時、非常停止スイッチの操作ができる位置に随伴する。
- ・ また、記録カードを持参し、ロボットが探索対象を発見したときは、探索対象の人から、これにマークを受ける。
- ・ 安全管理者は、原則として、ロボットの側方において、ロボットの進路を監視し、必要に応じて、市民や見物人にロボットの走行を知らせると共に、ロボットに近づきすぎないように注意を与える。また、危険を察知したときは、オペレータに非常停止を指示する。
- ・ 安全管理者とオペレータは、市民や見物人に積極的に声を掛けて、市民と対話することを推奨する。

#### ○ 担当委員

- ・ 本走行時は、原則として、各ロボットに1名の担当委員が随走する。(担当委員はつくばチャレンジ実行委員かその補助者より選考される。)
- ・ 担当委員は、ロボットが自律的に課題を達成するのを見守り、見届ける係りである。
- ・ 担当委員は、安全上の重大なリスクの発生、あるいは、市民や他のロボットの迷惑になることを避けるため、必要に応じて、オペレータに対し非常停止(走行の中断)の指示を与え、また、走行の再開を指示する。

#### ○ 走行記録

- ・ 担当委員は、ロボットの出走、ゴール、探索対象物の発見や、非常停止(走行中断)と走行再開、および、走行中に発生した特記すべき事象について、位置および時刻等の記録を残す。
- ・ ロボットは可能な範囲で、自分の走行距離の記録を残す。ゴール、または、走行中止後、オペレータ(または、チームの担当者)は、ロボットの走行距離を、担当委員、または、本部に報告する。

#### ○ 探索対象

- ・ 探索対象(5ヶ所、5名)は、ロボットに発見されたときは、ロボットのナンバーと時刻を記録する。また、ロボットが発見せずに通り返けた時も、その旨を記録し、いずれについても、逐一、本部に報告する。
- ・ なお、各探索対象の位置には、(可能な範囲で)連絡等のための補助者を配置する。

[ゴール、および、本部周辺]

#### ○ ゴールゲート

- ・ ゴールゲートには、記録の確認を行うためのゴール管理委員を配置する。
- ・ すべてのロボットが出走した後は、MCが、ゴールに移り、オペレータ等に対してインタビューを行う。

#### ○ 走行中のロボットの位置・状態等のモニタリング

- ・ ゴールゲート付近に、モニタリング用のテーブルおよび電源を準備する。各チームは、ここで、出走したロボットの位置や走行の状況をモニタリングできるようにすることが望ましい。
- ・ モニタリングに必要なPCやディスプレイ等の機器は、各チームが準備し、また、ロボットの走行中はこれらの危機を操作する担当者を配置すること。
- ・ 準備のため、このモニタリングを行うか否かについては、事前に調査する。
- ・

○ 記録の掲示

- ・ ゴールゲート付近に、掲示パネルを準備し、できる限りリアルタイムで、それまでの走行の結果を表示する。

○ インターネット実況中継

- ・ ボランティアグループの協力を受け、本走行の様子を何箇所かで撮影して、インターネット（USTREAM）で放送する。
- ・ 本部エリアに大型ディスプレイを置き、そのインターネット放送の様子が見られるよう準備する。