

記録走行では、1台のロボットが、課題を達成しました。

ロボットNo.	チーム名	ロボット名	出走時刻	走行終了時間	自律走行記録				探索対象記録					随走委員によるコメント
					結果	走行時間	自律走行終了地点	走行距離	対象1	対象2	対象3	対象4	対象5	
1328	大阪工業大学 情報科学部チーム	プロキオン	14:30	14:34	完走できず	4分	遊歩道入口	67m	/	/	/	/	/	
1303	宇都宮プロジェクト	アロマックス4	14:32	15:14	完走	42分	ゴールまで	1582m	○ 14:42	×	○ 14:52	○ 15:05	○ 15:08	<ul style="list-style-type: none"> ・学園線を渡る手前で、30km/hくらいで自転車が走ってきた(相手は避ける気はなかったように見える)。 ・第3エリアで狭い通路に横に広がって調整しているチームがあり、声を掛けて避けてもらった。 ・対象5発見時に、実験中のロボットとぶつかりそうになり、相手が停止。 対象1: 自転車を誤検出。2回目検出。 対象2: 警備の人の服と似ている。
1330-01	尾崎研究室チームA (宇都宮大学)	MAUV	14:34	14:56	完走できず	22分	探索エリア入口	706m	○ 14:44	-	-	-	-	対象1: 「見つけた」と言い対象を発見。14:47にも発見。 14:50 出店のトラックを誤発見。 第2エリアの経路上に障害物があり、走行中断(14:56)
1317	電気通信大学 知能システム学講座	Cartis	14:36	14:50	完走できず	14分	第2エリア北		×	-	-	-	-	対象1: 前を行く宇大のロボットの影に対象者が隠れて見つけられず。 花壇に乗り上げそうになったので停止。
1306	横浜国立大学 藤本研究室	PeGASuS	14:38	15:20	完走できず	42分	第3エリア南下	1364m	×	×	×	×	×	14:50 歩行者に近づいたため、スイッチにより停止。 14:55 前のロボット(電通大)に近づいたため、スイッチにより停止。 しばらく待つ。

ロボットNo.	チーム名	ロボット名	出走時刻	走行終了時間	自律走行記録				探索対象記録					随走委員によるコメント
					結果	走行時間	自律走行終了地点	走行距離	対象1	対象2	対象3	対象4	対象5	
1313	小山高専・ 弓削商船高専	ERIC	14:44	14:54	完走できず	10分	大橋過ぎ	397m	-	-	-	-	-	出走予定時刻(14:40)から4分遅れで出走。 立て看板を探索対象と認識してしまい、植え込みのブロックにぶつかったため、手動停止。
1330-02	尾崎研究室チームB (宇都宮大学)	ARIM	14:45	16:07	完走	82分	ゴールまで	2358m	○ 14:56	○ 15:14	○ 15:24	○ 15:53	○ 16:00	15:22 誤認識。(夕方の陽は赤みがかかるので難しい。) 対象1:後ろから発見(15:59/2度目)。 対象3:後ろから発見。正面から発見(2~4度目)。 対象4:2度目の発見(15:58)。
1302	機械制御工学研究室 (芝浦工業大学)	やまぶき3	14:46	15:40	完走できず	54分	第3エリア 中央	1301m	×	○ 15:08	○ 15:19	×	×	・10回程度非常停止Swで一時停止。半分は自転車の高速接近への対応。下記の駐輪場脱出のため、2, 3回。残りは対向静止。ロボット回避のため。1325と対向した時、相手の背が低すぎて検出が怪しかったので停止させた。 ・対象以外の反射物に反応多発。 ・駐輪場の網の中に侵入し、脱出不可になりそうになった。自転車、困いの網の検出が困難。結果としてはなんとか脱出できた。 ・芝生に侵入し、タイヤが滑ったため、オドメトリ誤差が増大し、リタイヤ。 対象1:1330-01が接近中で、1330-01を対象として発見。再探査でリターン時に対象再発見を試みたが、対象1の交代が発生し、前任の対象者が看板とオレンジベストを隠し再発見を失敗。対象者の交代は速やかにする必要あり。看板を隠さないこと。 対象2:スムーズにアプローチして発見。 対象3:スムーズにアプローチして発見。離脱時に再探査の為何回か対象3に最接近。
1327	防衛大学校 滝田研究室	Smart Dump 7	14:46	15:24	完走できず	38分	ゴール横を 通過	1596m	○	○	×	○	○	ゴール地点に到達したものの、門をくぐれず。 対象1、2、4、5:発見して接近。音声アピール。 対象3:素通り。
1326-02	千葉大学 知能機械システム研 究室	Cranberry	14:48	15:21	完走できず	33分	大清水公 園入口	1302m	×	○	○	-	-	・帰り道に停止中の別ロボットを回避できなかった。相手の位置が経路中央で避けづらく、かつ、つやつやの黒パネルの為、レーザーキャナ(クランックURG?)で見えづらかった。 対象1:後ろから近づいたため、柱で反射テープが1つしか見えなかった。(正面からなら見えたがセンサ配置の問題) 対象2:問題なく発見。 対象3:後ろから発見。

ロボットNo.	チーム名	ロボット名	出走時刻	走行終了時間	自律走行記録				探索対象記録					随走委員によるコメント
					結果	走行時間	自律走行終了地点	走行距離	対象1	対象2	対象3	対象4	対象5	
1307	芝浦工業大学 ロボティクス研究室	Arl-2013	14:49	14:56	完走できず	6分	駐車場前	104m	/	/	/	/	/	

※走行距離は、ロボットの記録による。
※走行出発時刻と終了時刻については、未確認の部分があります。

※探索対象記録の凡例
○:成功 ×:失敗 -:探索せず /:達せず