

つくばチャレンジ2016 第4回実験走行 記録走行結果

| ロボットNo. | チーム名        | ロボット名 | 出走時刻  | 走行終了時刻 | 走行時間 | 到達地点(m) | 自律走行のマイルストーン |     |     |     | 探索の記録 |     |     |     | 探索のマイルストーン | 課題達成 | 横断歩道区間走行 | 特記事項               |
|---------|-------------|-------|-------|--------|------|---------|--------------|-----|-----|-----|-------|-----|-----|-----|------------|------|----------|--------------------|
|         |             |       |       |        |      |         | MS1          | MS2 | MS3 | MS4 | 対象1   | 対象2 | 対象3 | 対象4 |            |      |          |                    |
| 1627    | 群馬大学・ミンパチーム | MG16  | 14:23 | 15:03  | 40分  | 2,037   | ○            | ○   | ○   |     |       |     |     |     |            |      | なし       | 横断歩道区間除く全区間の自律走行達成 |
| 1628-02 | 宇都宮大学尾崎研究室  | SARA  | 14:35 | 15:36  | 61分  | 700     | ○            |     |     |     |       | ○   |     |     |            |      | —        | 探索中に停止(その後動かず)     |
|         |             |       |       |        | 0分   |         |              |     |     |     |       |     |     |     |            |      |          |                    |
|         |             |       |       |        | 0分   |         |              |     |     |     |       |     |     |     |            |      |          |                    |
|         |             |       |       |        | 0分   |         |              |     |     |     |       |     |     |     |            |      |          |                    |
|         |             |       |       |        | 0分   |         |              |     |     |     |       |     |     |     |            |      |          |                    |
|         |             |       |       |        | 0分   |         |              |     |     |     |       |     |     |     |            |      |          |                    |

※MS(マイルストーン)は以下の通り

MS1 : 確認走行区間の自律走行達成(スタートから大清水公園を出るところまでの260mの自律走行の達成)

MS2 : 1km点までの自律走行の達成(スタート後、大清水公園・つくば公園通り遊歩道・つくばセンター広場を経て、中央公園北部までの課題コース上1km地点までの自律走行を達成。)

MS3 : 課題コース中横断歩道区間の往復を除いた全区間(2,037m)の自律走行の達成(コース中つくば中央公園西部から分岐する、横断歩道を含む往復区間を除いたコースにおける自律走行の達成。)

MS4 : 課題コース(横断歩道区間を含む)の自律走行の達成

探索 : スタート点から走行開始後、ロボットが自律的に走行して探索エリア内ですべての探索対象を発見。