

つくばチャレンジ2016 第5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	横断歩道の挑戦	特記事項
							MS1	MS2	MS3	MS4	対象1	対象2	対象3	対象4				
1628-1	宇都宮大学尾崎研究室	MAUV	14:33	14:59	26分	800	○											・地図を切り替える毎に一旦停止する。4回 ・250地点でロボットが停止して混んでいたが、一旦停止し回避。 ・バッテリー切れで動作不良で橋の端へ走行してしまい、緊急停止。
1603	芝浦工業大学 機械制御工学研究室	やまぶき6	14:37	15:03	26分	800	○											
1626-1	群馬大学リバストチーム	Mercury(Laser Model)	14:46	15:02	16分	650	○											探索対象4を検出して接近するが、マネキンの足に触れ、停止。
1606	宇都宮プロジェクト	アロマックス9	15:01	15:36	35分	1,050		○				○						・350m付近前から来た市民は、避ける気なしに、ロボットをにらみつけながら、直進してきたが、ロボットは約2m手前で空洞の大きな左手に避けた。 ・850m付近前から後からロボット。三つ巴出会ったが皆上手く回避。そのすぐ後ろから来たロボットに追い越された。 ・1,050m(横断歩道信号待ち)赤信号で待っていたところに青色の多いバスが横切り、青信号と認識して出発したため、非常停止ボタ
1628-2	宇都宮大学尾崎研究室	SARA	14:28	16:01	93分	2,177				○	○	○	○	○	○	○	○	探索対象の誤検出=9回
1623-2	千葉大学 知能機械システム研究室	暁月拾陸	15:13	15:53	40分	1,060		○										・1.2km地点非常停止ボタンを押し解除。交差点で停止中のロボットと実験チーム員を回避しようとして草むらに進入したため、非常停止。 ・上記ロボットと実験チームがコース上から待避した後、車体を動かすことなく非常停止を解除したところ、ロボットはコース上に復帰したため、そのまま自律走行を続けた。
					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。