

つくばチャレンジ2016 第7回実験走行 記録走行記録

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	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				
1608	大阪市立大学 知能情報処理工学研究室	Dulcinea	13:11	13:45	34分	650	○											(ホテルオークラアネックス前)つくばチャレンジ実験中の看板コーンとにらめっこすること10分あまりで走り出せず、チームが打ち切り。探索無し。
1609-2	芝浦工業大学 マイクロメカトロニクス 研究室	MML-05-Y	13:25	14:16	51分	2,037			○									
1631	筑波大学知能ロボット研究 室 チームRossy	Rossy	14:15	14:34	19分	600	○											・大清水公園でロボットNo.52を追い越そうとするが道が狭く、52が中央を走るため追い越せず。 ・センター広場で自己位置がずれて、階段に向かったため、停止。
1609-1	芝浦工業大学 マイクロメカトロニクス 研究室	MML-05-H	14:42	14:43	1分	50												50m地点にてロボットが大清水公園側へ大きく逸脱したため、実験を終了した。
1612	明治大学 MORIOKA LAB.	オッスカル	13:43	14:16	33分	600	○											13:54 260m(確認走行通過) 14:16 他のロボット(1631)と接触し停止。 走行は600mまで進んだが、探索のため、100mコースを戻った。
1605-2	千葉工業大学工学部未来 ロボティクス学科 ロボット設計・制御研究	ORNE-β	13:48	15:01	73分	2,036		○										ゴール1m手前で停止、リタイヤ。
1628-1	宇都宮大学尾崎研究室	MAUV	14:46	15:10	24分	1,050		○										横断歩道手前8mで制御ダウンで生垣へ。 原因はPCのフリーズ。
1606	宇都宮プロジェクト	アロマックス9	14:54	15:29	35分	1,070		○										探索3発見 15:11 探索4発見 15:13 公園から横断歩道への分岐点で停止中の他ロボットに衝突したが自律でバックして復帰し、走行継続。 小学校側の信号の向こうからの木漏れ陽で目くらまし似合っ て信号を認められず、緑信号を続けてサイクル試行したが 失敗し終了。
1628-2	宇都宮大学尾崎研究室	SARA	14:07	15:53	106分	2,177				○	○	○	○	○	○	○	○	探索対象誤検出2回したが、4人とも全て発見した。 大清水公園内で、先行ロボットがいたため、スピードを抑えられた。
1629-1	法政大学自律移動ロボット 実験室 (ARL)	Orange2016	15:09	15:46	37分	1,350		○										
1647	迷える子羊大学	メリー教授	15:17	15:45	28分	1,060		○										大清水公園出口で自転車とすれ違って、動作が不安定に。 ロボットNo.31とすれ違いがぎりぎり。
1623-2	千葉大学 知能機械システム研究室	暁月拾陸	15:02	16:05	63分	2,037			○			○	○	○	○			

※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。