

つくばチャレンジ 2014 本走行(11月16日)の手順と注意事項

○ 出走順

- ・ 本走行の出走順は前日中に公表する。
- ・ 出走時間は予め定め、不参加のロボット等があっても時間を詰めることはしない。
- ・ 特別な事情のない限り、出走順の変更は認められない。

○ 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 分ごとに出走とする。
- ・ 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。
- ・ スタートラインから 20m までをスタートエリアとし、スタートのコール後、2 分半を経過してもスタートエリアを通過しない場合は、出走失敗により失格とする。

○ スタート位置の管理

- ・ スタート位置には、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。
- ・ また、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。
- ・ スタートゲートは、幅 0.5m、高さ 1.8m の看板をコース内両側に設置し通路は約 2 m とする。

○ オペレータ

- ・ ロボットには、オペレータ 1 名、安全管理者 1 名が随同行する。
- ・ 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同行することを原則とする。
- ・ 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。(本走行においては記録カードは随走する担当委員が預かってこれを管理することとする。)

○ 安全管理者

- ・ 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。

- ・ 安全管理者は、市民や見物人に積極的に声を掛けて、安全を推奨する。
- ・ 安全管理者は必ず、安全管理者ミーティング（10時00分～10時10分）に出席すること。これに遅れた場合は出走できない恐れがあるので事前に事務局に連絡して指示を得ること。

○ 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、見届ける係である。
- ・ また、担当委員は、安全上の問題の発生、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。
- ・ 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。
- ・ また本走行では、探索対象発見の記録のためのカードをオペレータより預り、これを管理する。

○ 自律走行に失敗したロボットの取り扱い等

- ・ ロボットが自律走行に失敗した場合は失格とし、原則として他のロボットの走行を邪魔しない様に課題コースから排除する。
- ・ 本走行中、自律性等について疑義が生じた場合、担当委員は記録を残し原則としてそのまま走行させ、走行終了後、記録認定委員会で取り扱いを定める。

○ 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。

○ ゴール位置

- ・ ゴールには、記録の確認を行うためのゴール管理委員を配置する。
- ・ ゴールゲートは、幅 約2.4m、高さ 約2.7mとする。
- ・ また、すべてのロボットが出走した後は、MCが、ゴールしたオペレータ等に対してインタビューを行う。

- 本部エリアにおける、走行中のロボットの位置等のモニタリング
 - ・ 本部テント付近に、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機器を操作する担当者を配置すること。
 - ・ なお、テーブル等の準備のため、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。
- インターネット実況中継
 - ・ 本走行の様子を、何箇所かで撮影し、これをインターネットに流すことを計画する。
 - ・ 本部エリアに大型ディスプレイを置き、インターネット放送の様子が見られるようにする。掲載先リンクは後日 HP に掲載する。
- 本走行前日までに確認走行を達成できなかったロボットについて
 - ・ 本走行への参加は認められる。確認走行区間の自律走行を達成したチームはそのまま本走行を続行し、最終的な停止位置を記録とする。
- 本走行前の実験・調整走行について
 - ・ ロボットの安全性チェックと安全管理者ミーティング終了後、本走行開始の 10 分前 (11:20) まで全走行エリアにて実験・調整走行を行うことができる。
- 本走行後の実験・データ取り走行について
 - ・ 本走行の最後のロボットが出走してから。10 分後以降 (14:20~16:00 の間)、本走行に参加したロボットは実験・データ取り走行を行うことができる。但し、本走行を行っている最後尾のロボットを追い越してはならない。また探索エリア内では本走行中のロボットの走行や探索の邪魔とならない範囲での走行に限るものとする。
 - ・ 実験走行日の確認走行、又は本走行日の確認走行区間の自律走行を達成していないロボットは遊歩道やつくばセンターエリアでの自律走行実験を行うことは出来ない。
 - ・ 16 時には実験走行を終了し、コース撤去に合わせて速やかにロボットを撤去すること。
- 課題達成等の認定証の授与
 - ・ 本走行においてつくばチャレンジ 2014 課題達成、自律走行の達成、トライアル区間の自律走行を達成したチーム (ロボット) にはその記録を認定した認定証を授与する。

- ・ 認定証は本走行の結果に対して認定する。本走行以前の記録走行等での記録は HP 上に掲載するが認定証の対象とはしない。