

(会議名等)	
2015年度つくばチャレンジ実行委員顔合わせ会	
開催日時	平成27年5月18日（月）午後3時30分から午後4時30分まで
開催場所	みやこめっせ（京都府京都市 左京区岡崎成勝寺町9-1）
(出席者) 実行委員：21名（下記） 事務局：岩田、中村	
【議事等の記録】 主に、油田委員から説明があり、その後、意見交換が行われた。	
1. Robomec2015 等における参加者勧誘	
<ul style="list-style-type: none"> <li>➤ カタログ展示を行っている。参加登録が昨年に比べ遅いので、関係方面に案内していただきたいと考えている。なお、初めての方には危険もあるので横断歩道の横断までを目的とするのではなく、まず、遊歩道の自律走行を主にすすめてほしい。</li> </ul>	
2. つくばチャレンジ 2015 の日程について	
<ul style="list-style-type: none"> <li>➤ 実験走行の昨年の 10 回から 8 回に回数が減ったことに対応するため、どのようなことができるのか今後検討する。</li> </ul>	
3. つくばチャレンジ 2015 の課題・コースについて	
【横断歩道】	
<ul style="list-style-type: none"> <li>➤ 今年は、横断歩道を渡るという課題が含まれるコースとして、警察とは協議済みである。横断歩道での手順は以下の通り。 <ul style="list-style-type: none"> <li>① 横断歩道の手前で一時停止</li> <li>② オペレータがスタートボタンを押す</li> <li>③ 横断歩道の両側に保安要員を配置して、場合によっては車に一時停止をお願いする。（車がない状態でスタートさせることを基本として、極力車を停止させないようにする。）</li> </ul> </li> <li>➤ 横断歩道は段差が高いため、確認用の段差を準備することを考えている。それを越えられたロボットが実際の横断歩道での調整ができる方向で考えている。</li> <li>➤ 車輪が小さいと段差が難しい可能性があるが、i-Card mini は越えられた。</li> <li>➤ 筑波大の大矢先生に横断歩道の段差部分を URG で測って頂いた。横断歩道は回帰反射ペイントで表示されているので、URG の測定データは実際の形状そのままではなかった。これには、注意が必要である。</li> <li>➤ 新しくできたヨークベニマルに事業の説明を含め、挨拶に行くこととする。</li> </ul>	
【東側のコース】	
<ul style="list-style-type: none"> <li>➤ 木々の根が張っており、路面は平らではないことに注意が必要である。</li> </ul>	
【探索対象】	
<ul style="list-style-type: none"> <li>➤ 探索エリアは、センター広場のある程度広いエリア 1 か所とする。ここに探索対象を何名か配置する。</li> <li>➤ 探索対象は、運営スタッフの人員配置の関係で、実験走行時にはマネキン人形に服を着せて配置することも検討中。</li> <li>➤ 本走行時には探索対象は人を配置する。</li> </ul>	

#### 4. 認定について

- ▶ トライアル区間の自律走行と全コースの自律走行の認定は昨年通り。そのほかに、スタートから1kmあたりまでの自律走行を認定することを検討している。1kmとすると、ホテルオークラフロンティアを超えて常陽銀行の手前付近となるが、そこまでは過年度のロボットのハードウェアで走行可能と考えている。

#### 5. 質疑応答

【質問】公道区間の走行のためのチェックはするか。

【回答】昨年と同じく大清水公園を通り抜けることを、遊歩道や広場での自律走行の実験をするための条件とする。

【質問】横断歩道のところにチェックゲートはもうけないのか。

【回答】現在事務局において検討中。同じ程度の段差をバックヤードあたりに作り、それを越えられることが、横断歩道の走行実験の条件とするのが良いと考えている。

【質問】横断歩道を渡るだけという走行実験は許されるか。

【回答】禁止する必要性はないと思うが、まずは横断歩道までいけるようにしてもらいたい。

【質問】自律走行のデータ取りのために、リモコンで一周することは許されるのか。

【回答】それは許可される。

【質問】タイムリミットは。

【回答】運営の関係上、昨年と同じく90分の予定。

【質問】後半の東側のコースは道が狭いが、道路の右半分・左半分を通らなければいけないというのはあるか。

【回答】そこに制限は設けないですませたい。

【質問】横断歩道を渡る手順は。

【回答】横断歩道手前で一旦停止を要求する。オペレータが車を見て判断して再スタートさせる。横断歩道は、自転車用のエリアではなくゼブラゾーンを通したいと考えているが、警察との調整事項となる。

【質問】ロボットが車を発見できる必要があるか。

【回答】将来は当然その機能が求められる。が、今年はその機能が無くても走行できることとする必要ない。

#### 6. その他

- ▶ SI2015でオーガナイズセッションをやりたいと考えている。
- ▶ 協力いただける方がいればオーガナイザとさせていただくが、いなければ油田実行委員から依頼する。
- ▶ 次回の第一回実行委員会は7/4に実施する。その後、懇親会を行う予定である。

以上

【参加した実行委員】

- 安藤 吉信 芝浦工業大学 電気工学科
- 梅田 和昇 中央大学 理工学部精密機械工学科
- 伊藤 昌平 (株)空間知能化研究所
- 大島 章 (株)Doog
- 國井 康晴 中央大学 理工学部電気電子情報通信工学科
- 黒田 洋司 明治大学 理工学部機械工学科
- 佐藤 大祐 東京都市大学 工学部 機械システム工学科
- 嶋地 直広 北陽電機(株) 経営企画本部 R&D 推進室
- 坪内 孝司 筑波大学 システム情報系
- 出村 公成 金沢工業大学 工学部ロボティクス学科
- 富沢 哲雄 電気通信大学 情報システム学研究科
- 永谷 圭司 東北大学 大学院工学研究科
- 畑中 豊司 (株)データ変換研究所
- 原 祥堯 千葉工業大学 未来ロボット技術研究センター
- 細田 祐司 日本ロボット学会
- 水川 真 芝浦工業大学 SIT 総合研究所
- 安川 裕介 新エネルギー・産業技術総合開発機構
- 山崎 公俊 信州大学 工学部機械システム工学科
- 油田 信一 芝浦工業大学 工学部電気工学科
- 吉田 智章 千葉工業大学 未来ロボット技術研究センター
- 吉見 卓 芝浦工業大学 工学部 電気工学科