

TSUKUBACHALLENGE

2017 つくばチャレンジ 2017

つくばチャレンジは、つくば市街地のコースを自律移動ロボットが走行し、人の探索や横断歩道の横断などの課題に挑戦しています。

2007年から始まった本チャレンジに、今年も、大学・企業・個人から52チーム64台が参加しています。

本走行：2017年11月5日(日)

実験走行：7月8日(土)、9月23日(土)
 10月14日(土)、10月15日(日)、
 10月29日(日)
 11月3日(金・祝)、11月4日(土)
 ※雨天決行



つくばチャレンジ2017の見どころ紹介

つくばチャレンジは競争ではありません。ロボット研究者が共通の「課題」を持って実世界で「本当に」動くロボットを作ることにチャレンジしています。

歩道を
走っているのは
こんなロボット！

今年が過去10年の集大成！

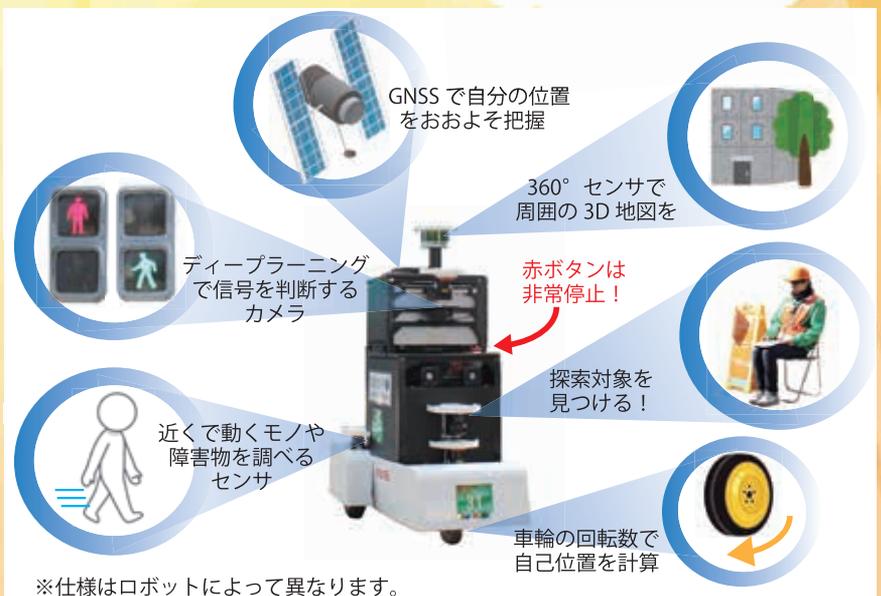
2007年に開始した本チャレンジは、公道を走行するつくばモビリティロボット実験特区の先駆けです。

2kmの公道を自律走行

参加するロボットは全て、自分で周囲の状況判断して歩行者や障害物を避けて進みます。

人を探して横断歩道も渡る

対象者を探索したり、信号を判断して横断歩道を渡ったりします。



※仕様はロボットによって異なります。

主催：つくばチャレンジ実行委員会、つくば市
 共催：科学技術振興機構、筑波大学、日本ロボット学会、日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス部門
 計測自動制御学会システムインテグレーション部門、つくば科学万博記念財団
 協力：ニューテクノロジー財団、茨城県、つくばセンター地区活性化協議会、筑波都市整備株式会社
 つくば歯科衛生専門学校、取手歯科衛生専門学校



<http://www.tsukubachallenge.jp/>

コースと課題



つくばチャレンジ 2017 課題

- ・大清水公園をスタートし、つくばセンター広場、Q't(キュート)を経由して、大清水公園に戻る。
- ・つくばセンター広場周辺に人物探索エリア 1-3 を設定する。
- ・<横断歩道あり A コース ----->
信号機付きの横断歩道では、ロボット自ら信号機を判断し通行する。
<横断歩道なし B コース ----->
横断歩道手前で迂回する。
- ・安全確保のため、大清水公園内を自律走行し、公園出口の確認走行ゴールに到達したロボットのみが公園外のコースを自律走行できる。
- ・全長 : 2,000m
- ・制限時間 : 100 分

参加チーム一覧

No.	チーム名	ロボット名
1701	土浦プロジェクト	i-Card Middle
1702	チームイエスマン	Tsukuba Exploration Rover
1703	YamaneLab (帝京大学)	Progress-i MK-III
1704	芝浦工業大学 マイクロメカトロニクス研究室	MML-05-H MML-05-Y
1705	横浜国立大学 藤本研究室	PeGASuS
1706	機械制御工学研究室 (芝浦工業大学)	やまぶき7 ことぶき1
1707	KIRT	ALBERT
1708	大阪工業大学情報科学部チーム	プロキオンII シリウス
1709	Project C.G.S.	Capybara K. W.
1710	小山高専・弓削商船高専	CompactBot COYOMI
1711	法政大学自律ロボット実験室 (ARL)	Orange 2017 Orange light 2017
1712	防衛大学校富沢研究室 withN	type17 Red Armored Buggy
1713	千葉工業大学 ロボット設計・制御研究室	ORNE- α ORNE- β
1714	日本工業大学 石川研究室	strayder
1715	尾崎研究室 (宇都宮大学)	MAUV SARA
1716	VACCOS	出掛け太郎 壱號機
1717	AMSL Racing (明治大)	INFANT SQ-2
1718	HORIO JAPAN	HORIO KART
1719	関西大学 ロボット・マイクロシステム研究室	KUARO
1720	早稲田大学 天野研究室	ARUMAJIRO
1721	チームさくら	強引 My Way 2
1722	つくばろぼっとサークル	TRC-21
1723	明星大学 飯島研・山崎研	Bright Star 2017
1724	demura x UNiMO (金沢工業大学)	UNiMO AI
1725	芝浦工業大学ロボティクス研究室	AND-2017
1726	千葉工業大学 fuRo アウトドア部II	Mair 2
1727	千葉大学知能機械システム研究室	あかつきくん

No.	チーム名	ロボット名
1728	大阪市立大学 知能情報処理工学・機械力学研究室合同チーム	Dulcinea GDR-a01
1729	芝浦工業大学ロボットタスク・システム研究室	アングル
1730	群馬大学・ミツバチーム	MG17
1731	群馬大学リバスターチーム	Mercury(Laser Model) Mercury(VisMo)
1732	関西学院大・東海大・東洋大・産技大合同チーム (1)	走ルンです 2号 CAIR (campus automatic information robot)
1733	関西学院大・東海大・東洋大・産技大合同チーム (2)	TITANIC
1734	WMMC つくばチャレンジプロジェクト	Capybara A.T.
1735	AIT Bulls (愛知工業大学)	牛
1736	明治大学 MORIOKA LAB.	オッスカル
1737	神奈川工科大学吉留研究室	KAIT 3世
1738	電機創制寺	チョリソー
1739	和歌山大学リバスターチーム	Mercury(Laser Model)
1740	Nishida Lab. with T (九州工業大学)	Kinetic-Take
1741	CIR-KIT A	KIT-C3
1742	CIR-KIT B	KIT-C4 KIT-C5
1743	東京高専ロボティクス連携チーム	高尾 5号
1744	SQ (SEQSENSE 株式会社)	SQ-2
1745	防衛大学校滝田研究室	AR Skipper 2
1746	大阪大学 みらいロボットユニオン 2017	A.V.A.Y.O. II
1747	筑波大学知能ロボット研究室 チーム Kerberos	Kerberos
1748	筑波大学知能ロボット研究室 チーム MASARU	MASARU
1749	筑波大学知能ロボット研究室 チーム ステラ	ステラ
1750	Realize our dreams	名称未設定
1751	迷える子羊探検隊	メリー隊長
1752	Meidai Autonomous Driving Team (名古屋大学)	NUiV