

つくばチャレンジ2017 本走行記録

標注
 ※1: ロボットの走行距離(ログ)ではなく、課題コース上の到達距離です。
 ※2: マイルストーン(MS)1 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280mの自律走行の達成)
 マイルストーン(MS)2 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、Q'つくばのオープンストリートにある1km地点までの自律走行を達成。)
 マイルストーン(MS)3 横断歩道を含まない課題コースにおける自律走行の達成
 マイルストーン(MS)4 横断歩道区間を含む課題コースにおける自律走行の達成
 ※3: ロボットがスタート点から走行開始後、自律的に走行して、3箇所の探索エリアで計4人の探索対象のうち何人を見つけたかを認定する。
 ※4: つくばチャレンジ2017の課題達成の認定
 つくばチャレンジ2017の課題は、本走行において自律走行のマイルストーン3かマイルストーン4を達成し、4人の探索対象を発見することである。
 これを達成したロボット(とチーム)を、課題達成として認定する。

1. 本走行の結果

参加(出走)ロボット台数: 61台
 課題達成: 3台
 自律走行のマイルストーン達成
 MS1: 10台 MS2: 11台 MS3: 8台(課題達成の1台を含む) MS4: 3台(課題達成の2台を含む)
 探索のマイルストーン達成
 探索1名: 3台 探索2名: 3台 探索3名: 1台 探索4名: 3台(課題達成の3台)

2. 本走行の記録

出走順	ロボットNO.	チーム名	ロボット名	出走時刻	終了時刻	所要時間	終了位置	到達距離※1	自律走行のマイルストーン※2				探索(下時間は発見時刻)※3				発見回数(探索対象)	課題A達成	課題B達成	特記事項
									MS1	MS2	MS3	MS4	1	2	3	4				
1	1749	筑波大学知能ロボット研究室 チームステラ	ステラ	11:30:00	11:31:07	0時間01分07秒	大清水公園	23m											23m地点で観客(人が多く)を認識して経路が右にそれてしまいコースアウト	
2	1726	千葉工業大学 iRo アウトドア部 II	Puffin	11:32:30	12:12:10	0時間39分40秒	GOAL	2,000m			○									
3	1737	神奈川工科大学吉留研究室	KAIT3世	11:35:00	11:36:15	0時間01分15秒	スタート直後	10m												
4	1745	防衛大学校情報工学科ロボット工学研究室チームSkipper	AR Skipper 2	11:37:30	12:22:01	0時間44分31秒	GOAL	2,000m			○								・BViの歩道(橋)前 人と接触 セーフ ・12.09/ハポール西側緑石接触したがリカバー	
5	1725	芝浦工業大学ロボティクス研究室	AND-2017	11:40:00	-	-	DNS	0m												
6	1753	三重大学 プロジェクト 3S	MieC Felder	11:42:30	-	-	棄権	-												
7	1712	防衛大ロボット工学研究室 コスカプロジェクトwithN	type17 Red Armored Buggy	11:45:00	11:47:00	0時間02分00秒	大清水公園	10m											・URGが落ちた ・20m以内で2分に達し撤収	
8	1733	関西学院大・東海大・東洋大・産技大合同チーム(2)	TITANIC	11:47:30	11:53:04	0時間05分34秒	大清水公園	30m												
9	1713-01	千葉工業大学 ロボット設計・制御研究室	ORNE-α	11:50:00	12:50:56	1時間00分56秒	GOAL	2,000m			○									
10	1706-01	機械制御工学研究室(芝浦工業大学)	やまぶき7	11:52:30	12:53:30	1時間01分00秒	GOAL	2,000m			○									
11	1717-02	AMSL Racing (明治大)	SQ-2	11:55:00	12:24:30	0時間29分30秒	センターエリア	610m	○										・11:59に1701に追い越された ・12:12に1745とすれちがってうまく回避できた ・自己位置推定破綻	
12	1701	土浦プロジェクト	i-Cart Middle	11:57:30	12:48:48	0時間51分18秒	GOAL	2,000m				○	○	○	○	4回	○		12秒で横断歩道通過	
13	1724	demura × UNIMO (金沢工業大学)	UNIMO AI	12:00:00	12:38:25	0時間38分25秒	Bliv前	850m	○										ライトオン前にて20ほど位置を見失った状態でうろろう。その後オペレーターによりリタイア	
14	1719	関西大学 ロボット・マイクロシステム研究室	KUARO	12:02:30	12:04:30	0時間02分00秒	スタート直後	0.8m												
15	1743	東京高等ロボティクス連携チーム	高尾5号	12:05:00	12:12:40	0時間07分40秒	公園出口	250m											280m地点手前の狭い道で方向が狂ってその場で回転をはじめた。その時自転車を押している人が通り過ぎようとして接触しそうになったので緊急停止ボタンで走行停止した。	
16	1738	電機制御寺	チョリソー	12:07:30	13:47:30	1時間40分00秒	Q't前	1,010m		○									・くら大橋の中心部。中央よりでスタック(12:25) ・自己位置が中央部の壁の中に入って進めなくなる(12:39スタート) ・12:50段差でスタック 12:51スタート ・13:03みぞでスタック 13:07スタート ・13:08みぞにはまり動けないままタイムアップ	
17	1704-01	芝浦工業大学 マイクロメカトロニクス研究室	MML-05-H	12:10:00	12:53:00	0時間43分00秒	Q't前	900m	○			○	○			2回				
18	1751	迷える子羊探検隊	メリー隊長	12:12:30	12:56:30	0時間44分00秒	Q't内	1,050m		○									Q'の自動ドアを入ったあと柱を認識し、停止、停止後回避行動に入らず停止したままと。オペレーターが非常停止を押し、走行終了	
19	1731-01	群馬大学リバストチーム	Mercury(Laser Model)	12:15:00	13:01:05	0時間46分05秒	ライトオン前	1,400m		○		○	○			3回			非番の警備員(オレンジ色ベスト)を発見して対象へ近づこうとしてRight On近くの植木の段差に乗り上げ電の子状態(動輪が宙にうり)となったため記録終了とした。	
20	1732-02	関西学院大・東海大・東洋大・産技大合同チーム(1)	CAIR(campus automatic information robot)	12:17:30	12:19:30	0時間02分00秒	スタート直後	12m												
21	1720	早稲田大学 天野研究室	ARUMAJIRO	12:20:00	12:37:00	0時間17分00秒	公園出口	230m											確認走行ゴール手前30m付近の右カーブで実際より早く右に曲がりすぎて緑石に接触して停止、終了となった。	
22	1746	大阪大学 みらいロボットユニオン2017	A.V.A.Y.O. II	12:22:30	12:25:10	0時間02分40秒	大清水公園	85m											12:24 1720を追い越し左の芝生に2m程入る	
23	1707	KIRT	ALBERT	12:25:00	12:25:52	0時間00分52秒	スタート直後	1m											開始ロール後すぐに1m前に出たがそこで停止。その後動かずにリタイア。	
24	1721	チームさくら	強引My Way 2	12:27:30	12:48:20	0時間20分50秒	公園出口	230m											・12:32 1742のロボットに抜かれる ・12:36 1715-2のロボットに抜かれる ・12:38 1720のロボットに衝突、非常停止ボタンで停止させたあと走行再開。 ・12:46 400m手前の上り坂で点字ブロックでスタック、何度かトライし無事通過 ・12:48マップ終了のため走行終了	

出走順	ロボットNO.	チーム名	ロボット名	出走時刻	終了時刻	所要時間	終了位置	到達距離※1	自律走行のマイルストーン※2				探索(下時間は発見時刻)※3				課題達成※4		特記事項
									MS1	MS2	MS3	MS4	1	2	3	4	発見回数(課題達成)	課題A達成	
25	1742-01	CIR-KIT B	KIT-C4	12:30:00	12:52:50	0時間22分50秒	Bliv前	860m	○										12:52 Q'前の橋手前の看板前でシステムダウン
26	1715-02	尾崎研究室(宇都宮大学)	SARA	12:32:30	14:12:30	1時間40分00秒	GOAL	2,000m			○	○	○	○	18回		○		
27	1747	筑波大学知能ロボット研究室 チームKerberos	Kerberos	12:35:00	13:31:26	0時間56分26秒	GOAL	2,000m			○	○	○	○	5回	○			
28	1708-02	大阪工業大学情報科学部チーム	シリウス	12:37:30	12:38:30	0時間01分00秒	スタート直後	19m											
29	1710-01	小山高専・弓削商船高専	CompactBot	12:40:00	13:38:00	0時間58分00秒	横断歩道付近	1,700m		○									B折り返し点ポール1m手前を回る
30	1736	明治大学 MORIOKA LAB.	オッサカル	12:42:30	13:22:30	0時間40分00秒	さくら大橋	450m	○										橋のところでマップロスト
31	1744	SQ(SEQSENSE株式会社)	SQ-2	12:45:00	13:16:00	0時間31分00秒	センターエリア	750m	○										13:16 他のロボット(1727)と接触あり750m付近停止ボタン1回作動
32	1728-01	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	12:47:30	12:52:35	0時間05分05秒	大清水公園	90m											90m地点で観客を誤認識して楕木へ乗り上げリタイヤ
33	1718	HORIO JAPAN	HORIO KART	12:50:00	-	-	棄権	-											
34	1711-02	法政大学自律ロボット実験室(ARL)	Orange light 2017	12:52:30	13:05:00	0時間12分30秒	大清水公園	100m											
35	1748	筑波大学知能ロボット研究室 チームMASARU	MASARU	12:55:00	13:30:00	0時間35分00秒	センターエリア	760m	○			○			2回				13:25 犬(黒・茶)をつれた人を見つげ追跡し木の花壇に接した。「探索対象を発見できませんでした」を繰り返しバックできなかった。
36	1714	日本工業大学 石川研究室	strayder	12:57:30	14:02:40	1時間05分10秒	GOAL	2,000m			○								
37	1727	千葉大学知能機械システム研究室	あかつきくん	13:00:00	14:02:40	1時間02分40秒	GOAL	2,000m			○	○		○	3回				・13:16 44番ロボと正面衝突 44番のロボをESで停止&バックさせて少しはなす(その間1727には人手はふれず)
38	1740	Nishida Lab. with T(九州工業大学)	Kinetic-Take	13:02:30	-	-	DNS	0m											スタートできず。センサーデータがコンピューターに乗らなかった
39	1750	Realize our dreams	名称未設定	13:05:00	-	-	棄権	-											
40	1752	Meidai Autonomous Driving Team(名古屋大学)	NUIV	13:07:30	13:18:20	0時間10分50秒	公園出口	280m	○										通行人に約30cm程度まで近づき非常停止(ロボットは5~10cm/sほどで移動中)ギャラリとロボットをジャマに思っており、かなりギリギリをすりぬけた通る時に「何やってんだコノヤロー」との声
41	1713-02	千葉工業大学 ロボット設計・制御研究室	ORNE-β	13:10:00	14:34:44	1時間24分44秒	GOAL	2,000m			○								・ライトオンとイオンの橋上とで対面してきたロボットと互いに接近したが接触なし
42	1722	つばろぼっとサークル	TRC-21	13:12:30	13:17:03	0時間04分33秒	大清水公園	80m											・さくら大橋をわたったところでラバーコーンに接触(13:58)押す。14:20離脱
43	1706-02	機械制御工学研究室(芝浦工業大学)	ことばき1	13:15:00	14:35:00	1時間20分00秒	横断歩道付近	1,630m		○									スタート合図で走らず。タッチマウスを操作して30秒後に走行開始、1分50秒でテーパー部通過、80m付近で2回転の円走行。オペレーターが非常ボタンを押してリタイヤ
44	1739	和歌山大学リバスターチーム	Mercury(Laser Mode)	13:17:30	13:42:10	0時間24分40秒	Q'前	1,000m		○									ベテの戻り(カピオ近く)で木の下の緑石に衝突。復帰できず。
45	1715-01	尾崎研究室(宇都宮大学)	MAUV	13:20:00	14:08:00	0時間48分00秒	横断歩道	1,830m		○									探索エリアで600m地点まで行き逆走。1000m+α地点まで走行し位置を見失ったとしてリタイヤ
46	1734	WMMC つくばチャレンジプロジェクト	Capybara A.T.	13:22:30	13:27:14	0時間04分44秒	大清水公園	80m											横りの信号で点滅でつっこみ非常停止。走行終了。
47	1741	CIR-KIT A	KIT-C3	13:25:00	13:27:00	0時間02分00秒	スタート直後	5m											80m地点右側の花壇に接触、非常停止
48	1728-02	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	GDR-a01	13:27:30	13:34:30	0時間07分00秒	大清水公園	100m											スタートから操縦不能により非常停止
49	1710-02	小山高専・弓削商船高専	COYOMI	13:30:00	13:31:30	0時間01分30秒	スタート直後	18m											100m地点で方向転換できずリタイヤ
50	1711-01	法政大学自律ロボット実験室(ARL)	Orange 2017	13:32:30	14:45:00	1時間12分30秒	GOAL	2,000m			○								18m地点で左にコースアウト
51	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	13:35:00	13:37:00	0時間02分00秒	スタート直後	10m											自己位置を見失った。時間切れ。
52	1717-01	AMSL Racing(明治大学)	INFANT	13:37:30	14:17:00	0時間39分30秒	Q'前	1,150m		○									
53	1730	群馬大学・ミツバチーム	MG17	13:40:00	14:08:00	0時間28分00秒	センターエリア	800m	○			○		1回					ステレオカメラのみでの自律走行で障害物回避も問題なし。探索対象の発見は全方位カメラを利用し1人発見できた
54	1732-01	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	13:42:30	-	-	DNS	0m											1分以内にスタートできず
55	1742-02	CIR-KIT B	KIT-C5	13:45:00	13:46:00	0時間01分00秒	スタート直後	5m											
56	1704-02	芝浦工業大学 マイクロメカトロニクス研究室	MML-05-Y	13:47:30	14:52:00	1時間04分30秒	さくら大橋付近	1,500m		○			○	1回					ロボット同士のすれ違い後(回避動作後)経路再構築中無意味な回転により自己位置が破綻、楕木の土に落下、非常停止で走行終了。
57	1709	Project C.G.S.	Capybara K.W.	13:50:00	14:17:39	0時間27分39秒	ライトオン前	1,300m		○			○	1回					さくら大橋にて観客に異常接近(1m以下)観客がびっくりしていた。接触はなかった
58	1702	チームイエスマン	Tsukuba Exploration Rover	13:52:30	14:01:30	0時間09分00秒	大清水公園	200m											緑石で倒れる
59	1731-02	群馬大学リバスターチーム	Mercury(VisMo)	13:55:00	14:05:43	0時間10分43秒	公園出口	270m	○										大清水公園出口付近に人ゴミ(他のRobotがちょうどゴール)このため自己位置に狂いが生じたい。それで曲り地点がくるい、正面の楕木まで進み停止。リタイヤ
60	1723	明星大学 飯島研・山崎研	Bright Star 2017	13:57:30	14:05:00	0時間07分30秒	大清水公園	130m											壁に当たりスタック
61	1703	YamaneLab(帝京大学)	Progress-i MK-III	14:00:00	14:31:56	0時間31分56秒	Q'前	1,080m		○									・1705と正面から接近回避成功
62	1708-01	大阪工業大学情報科学部チーム	プロキオンII	14:02:30	14:05:25	0時間02分55秒	大清水公園	50m											・スタートタスクを最終のコーンに接触
63	1716	VACCOS	出掛け太郎 巻巻機	14:05:00	-	-	棄権	-											走行ラインを外れ車輪が緑石に乗り上げ停止後非常停止
64	1705	横浜国立大学 藤本研究室	PeGASuS	14:07:30	14:09:22	0時間01分52秒	スタート直後	17m											左側の路肩(広場)へコースアウト
65	1735	AIT Bulls(愛知工業大学)	牛	14:10:00	14:15:00	0時間05分00秒	大清水公園	100m											100m地点で方向転換できずリタイヤ。