

## つくばチャレンジ2017 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				探索の有無	発見探索対象数達成度	課題達成	コース選択	特記事項
							MS1	MS2	MS3	MS4					
1706-1	機械制御工学研究室(芝浦工業大学)	やまぶき7	13:35	14:02	26分	890	○				無し			B	900m付近橋の上で端から1m以内に入り人を避けるうちに1m以内のみで走行し橋を下るスロープ入口でコーンを避けるためにバックした際に橋の手すりに当たりそうになり非常停止。
1713-2	千葉工業大学 ロボット設計・制御研究室	ORNE-β	13:58	14:10	11分	360	○				有り			B	確認走行区間を走ったところで最終の走行経路に入ってしまうゴールに入った
1701	土浦プロジェクト	i-Cart Middle	13:48	14:09	21分	800	○				有り	2人			
1711-2	法政大学自律ロボット実験室(ARL)	Orange light 2017	13:56	14:20	24分	480	○				無し				
1704-2	芝浦工業大学 マイクロメカトロニクス研究室	MML-05-Y	14:19	14:27	8分	270	○				有り			A	HDDがいっぱいになってしまったので途中で停止
1726	千葉工業大学 fuRo アウトドア部 II	Puffin	14:06	14:43	37分	2,000	○	○			無し			B	1700m地点の折り返し地点を左回りで走行した
1748	筑波大学知能ロボット研究室 チームMASARU	MASARU	14:04	14:55	50分	1,450	○	○			有り	3人		A	自律ロボットと正面衝突
1736	明治大学 MORIOKA LAB.	オッスカル	15:00	15:07	7分	150					無し			B	コースを外れたため非常停止ボタンを押した
1751	迷える子羊探検隊	メリー隊長	14:50	15:20	30分	600	○				有り			A	
1738	電機創制寺	チョリソー	15:13	15:29	16分	300	○				無し			B	
1742-1	CIR-KIT B	KIT-C4	15:20	15:32	12分	450	○				無し			B	橋を渡る手前の看板横のコーンにぶつかって止まった
1747	筑波大学知能ロボット研究室 チームKerberos	Kerberos	14:35	15:41	65分	2,000	○	○		○	有り	4人		A	信号往路後の折り返し地点の看板と植え込み幅が狭く通過経路を見出せず。悩んだ末通過できた。
1704-1	芝浦工業大学 マイクロメカトロニクス研究室	MML-05-H	14:23	15:45	82分	1,650	○	○			有り	3人		B	
1730	群馬大学・ミツバチーム	MG17	14:45	15:49	64分	1,800	○	○			有り			A	信号にアプローチする直前にモニタがOFF設定時間切れ。非常停止の原因:視覚位置抽出のため信号通過後の折り返し地点が暗くなりすぎて位置を見失う。

1713-1					0分										
1713-1	千葉工業大学 ロボット設計・制御研究室	ORNE- $\alpha$	15:03	16:04	61分	2,000	○	○			無し			B	ローソンの前でまよったが無事再スタートした。探索はトライせず
1715-2	尾崎研究室(宇都宮大学)	SARA	14:28	16:19	110分	2,000	○	○			有り	3人		B	
1744	SQ(SEQSENSE株式会社)	SQ-2	14:25	15:25	59分	1,650	○	○			無し			B	1650付近でショートカットしてゴール

※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 : 中間点(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't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。MS3 : 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

MS4 : 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

探索 : 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。

課題達成 : 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。