

中之島ロボットチャレンジ2021 エクストラチャレンジ 12月19日 本走行結果

| 番号 | チーム名 | 所属 | 代表者 | ロボット名 | エントリーコース | 1回目 | | | | 2回目 | | | | マイルストーン認定 | | | | | | | |
|---------|--------------------------|-----------------------------------|-------------------|--------------|----------|---------------|---------|------|-----|------|---------|--------------|---------|-----------|-----|---------|---------|-------|------|---------|------|
| | | | | | | 距離(m) | 時間(m:s) | 人物発見 | | ゴミ判別 | | 距離 | 時間(m:s) | 人物発見 | | ゴミ判別 | | コース周回 | 人物発見 | ゴミ判別 | 完全達成 |
| | | | | | | | | 地点1 | 地点2 | 地点1 | 地点2 | | | 地点1 | 地点2 | 地点1 | 地点2 | | | | |
| 21-01-1 | 神戸高専ロボティクス | 神戸高専 | 清水 俊彦 | Navit(oo)n | 丘2 | 750 | 18:20 | 未到達 | 未到達 | 未到達 | 未到達 | 1520 (完走) | 41:30 | ○ | ○ | ○ | ○ | 3 | 2 | 2 | ○ |
| 21-01-2 | | | | Kobit(oo)n | 丘2 | 70 | 3:30 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 70 | 3:35 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | | | | |
| 21-01-3 | | | | Unitree A1 | 基本 | 17 | 2:00 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 25 | 3:00 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | | | | |
| 21-02 | 大阪市立大学 知識情報処理工学研究室 | 大阪市立大学 | 田窪 朋仁 | Dulcinea | 丘2 | 1520 (完走) | 56:27 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 3 | | | |
| 21-03 | チームさくら | 株式会社 プロアシスト | 猪熊 一行 | 強引MyWay2 | 基本 | 535 (完走) | 30:00 | ○ | ○ | ○ | ○ | 30 | 1:46 | 未到達 | 未到達 | 未到達 | 未到達 | 1 | 2 | 2 | |
| 21-04 | 大阪工業大学 ロボット工学科チーム | 大阪工業大学 | 井上 雄紀 | Sirius III | 基本 | 100 | 15:00 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 120 | 20:00 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | | | | |
| 21-05 | 関西大学 ロボット・マイクロシステム研究室 | 関西大学 | 青柳 誠司 | KUARO | 基本 | 230 | 8:00 | 棄権 | 棄権 | × | 未到達 | 1 | 0:14 | 棄権 | 棄権 | 未到達 | 未到達 | | | | |
| 21-07 | 関西大学 計測システム研究室 | 関西大学 | 前 泰志 | KUAMS | 基本 | 2 | 1:47 | 棄権 | 棄権 | × | ○ *1 | 0 | 0:40 | 棄権 | 棄権 | ○ *1 | ○ *1 | | | 2 *1 | |
| 21-08 | Arno(アルノー) | 奈良女子大学 & 北陽電機株式会社 | 嶋地 直広 | Arno | 基本 | 250 | 13:30 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 230 | 9:09 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | | | | |
| 21-09 | 甲南大学 | 甲南大学 | 梅谷 智弘 | URI-KONAN202 | 基本 | 0 | 2:00 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 1 | 0:30 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | | | | |
| 21-10 | 大阪電通大 鄭研究室 | 大阪電気通信大学 | 鄭 聖熹 (ジョン ソンヒ) | JeLa-N1 | 基本 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | | | | |
| 21-11 | 大阪府大高専 土井研究室 | 大阪府大高専 | 土井 智晴 | OHOD | 基本 | 535 (完走) | 36:03 | × | × | × | × | 120 | 7:25 | 未到達 | 未到達 | 未到達 | 未到達 | 1 | | | |
| 21-12-1 | PAD ロボティクス | パナソニック アドバンス テクノロジー 株式会社 | 高橋 三郎 | 荒地unibo | 丘2 | 680 (折り返し) | 9:49 | 未到達 | 未到達 | 未到達 | 未到達 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | | | | |
| 21-12-2 | | | | LAM Robot | 丘2 | 1520 (完走) | 38:15 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 445 (踊り場) | 13:03 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 3 | | | |
| 21-14 | 機能ロボット学研究室 | 神戸大学 | 田崎 勇一 | Omnia3 | 基本 | 62 | 2:30 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 50 | 1:57 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | 棄権 | | | | |

*1 未到達だが、特別ルールでゴミ判別のみ実施。

マイルストーンについて

- コース周回のマイルストーン
 - マイルストーン1: 基本コースを1周する
 - マイルストーン2: 丘コース1を1周する
 - マイルストーン3: 丘コース2を1周する
 - ゴミ判別のマイルストーン
 - マイルストーン1: 2ヶ所あるゴミ判別課題実施地点のうち1ヶ所で3種類のゴミの判別に成功
 - マイルストーン2: 2ヶ所あるゴミ判別課題実施地点のうち2ヶ所で3種類のゴミの判別に成功
 - 人物発見のマイルストーン
 - マイルストーン1: 2ヶ所あるゴミ判別課題実施地点に立っているスタッフを少なくとも1ヶ所で発見し、3m以内に自律的に近づき5秒以上停止すること
 - マイルストーン2: 2ヶ所あるゴミ判別課題実施地点に立っているスタッフを2ヶ所両方で発見し、3m以内に自律的に近づき5秒以上停止すること
- * 外界センサーで人物発見とアプローチを行うこと。
* オドメトリだけの位置決めは認定しないものとします。

コース

