

## 中之島ロボットチャレンジ2021 ゴミ回収チャレンジ結果

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				総得点	
					移動	作業	回収ゴミ	ペナルティ				操作者
								ゴミ	ロボット	机椅子		
21-01-	神戸高専ロボティクス	神戸高専	清水 俊彦	Armtoon	遠隔	遠隔	6	0	0	4	1	6
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	HSR	自律	自律	0	0	0	0	0	0
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)		自律	自律	0	0	0	0	0	0
21-12-	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	目視	目視	2	0	0	0	1	3

Table 1 競技のクラス一覧

機能	ナビゲーション			マニピュレーション		
	目視	遠隔	自律	目視	遠隔	自律
クラス	N1	N2	N3	M1	M2	M3
Score	1	2	8	2	4	16

- 以下の式に基づいて最終得点Pを決定する.

$$P = (N + M) (a - b - c) / 2^R$$

- $N$  : ナビゲーションクラスによる倍率
- $M$  : マニピュレーションクラスによる倍率
- $a$  : ホームエリアに回収したコンテナ内のゴミの数
- $b$  : 禁止エリアに落としてしまったゴミの数
- $c$  : 禁止エリアにロボットが侵入した時間 (秒)
- $R$  : 操作者の人数 (自律の場合,  $R=0$ , その後指数で除算される.)