

中之島ロボットチャレンジ2021 10月24日 本走行結果

番号	チーム名	所属	代表者	ロボット名	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
21-01-1	神戸高専ロボティクス	神戸高専	清水 俊彦	Navit(oo)n	477.25	16:46	棄権	棄権	477.25	16:34	棄権	棄権	×ゴールから逸れたため	×	×
21-01-2				Kobeport(oo)n	0	TimeOver	棄権	棄権	70	2:55	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	477.25 完走	17:25	棄権	棄権	160	8:00	棄権	棄権	○	×	×
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	80	5:48	棄権	棄権	477.25 完走	18:27	棄権	棄権	○	×	×
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	15	4:23	棄権	棄権	10	2:34	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	160	10:34	棄権	×	477.25 完走	32:32	棄権	× カンのみNG	○	×	×
21-06	大阪工業大学 情報科学部 センサ情報処理研究室チーム	大阪工業大学	宮脇 健三郎	Minibot V3	20	2:00	棄権	地点 未到達	110	11:37	棄権	地点 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	棄権	棄権	棄権	棄権	棄権	棄権	棄権	棄権	×	×	×
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	38	1:10	棄権	棄権	70	3:30	棄権	棄権	×	×	×
21-09	甲南大学	甲南大学	梅谷 智弘	URI-KONAN2021	3	3:13	棄権	棄権	4	1:23	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 (チョン ソンヒ)	JeLa-N1	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	35	13:04	棄権	棄権	40	8:30	棄権	棄権	×	×	×
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	477.25 完走	8:18	棄権	棄権	210	5:35	棄権	○	○	×	○
21-12-2				LAM Robot	477.25 完走	12:29	棄権	○	477.25 完走	11:11	棄権	× カンのみNG	○	×	○

- マイルストーンについて
- コース周回のマイルストーン
コースを1周する
 - ゴミ判別のマイルストーン
ゴミ判別実施課題で3種類のゴミの判別に成功
 - 人物発見のマイルストーン
ゴミ判別実施場所に立っているスタッフを発見し、
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。