

中之島ロボットチャレンジ2022エクストラチャレンジ 11月27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	エレベーター	人物発見	ゴミ判別
22-01-01	神戸高専ロボティクス	神戸高専	清水 俊彦	Navit(oo)n	260	11:50	棄権	棄権	1090	38:42	棄権	棄権	○	手動	棄権	棄権
22-01-02				Unitree A1	75	2:30	棄権	棄権	70	3:00	棄権	棄権	×	未到達	棄権	棄権
22-01-03				Kobeport(oo)n	350	21:50	棄権	棄権	1090	39:37	棄権	棄権	○	手動	棄権	棄権
22-02	大阪公立大学 知能ロボティクスGr	大阪公立大学	田窪 朋仁	Dulcinea	1090	45:11	棄権	棄権	棄権	-	-	-	○	手動	棄権	棄権
22-03	チームさくら	株式会社プロアシスト	猪熊 一行	強引MyWay2	100	4:30	未到達	未到達	40	2:30	未到達	未到達	×	未到達	未到達	未到達
22-04	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	0	-	棄権	棄権	0	-	棄権	棄権	×	未到達	棄権	棄権
22-05-02	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	棄権	-	-	-	240	9:20	棄権	棄権	×	手動	棄権	棄権
22-05-01	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 II	550	37:03	棄権	棄権	220	13:03	棄権	棄権	×	手動	棄権	棄権
22-08	関西大学 計測システム研究室	関西大学	前 泰志	KUAMS	25	1:16	棄権	棄権	25	1:25	棄権	棄権	×	未到達	棄権	棄権
22-09	Arno(アルノー)	奈良女子大学 &北陽電機株式会社	嶋地 直広	Arno	30	1:30	棄権	棄権	450	15:00	棄権	棄権	×	手動	棄権	棄権
22-10	甲南大学	甲南大学	梅谷 智弘	URI-KONAN 2022	80	4:16	棄権	棄権	90	4:03	棄権	棄権	×	未到達	棄権	棄権
22-13-01	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	@mobi	75	2:45	棄権	棄権	200	5:43	棄権	棄権	×	自律× *1	棄権	棄権
22-13-03				リモートハスキー	1090	26:22	棄権	棄権	80	8:00	棄権	棄権	○ *2	遠隔	棄権	棄権
22-14	Team TKT(関学)	関西学院大学	中後 大輔	C-cube	200	12:03	棄権	棄権	130	5:38	棄権	棄権	×	未到達	棄権	棄権
22-16	チームAISO	愛知総合工科高校専攻科	勝野 歳康	AISO 2022	5	1:00	棄権	棄権	25	1:44	棄権	棄権	×	未到達	棄権	棄権

*1 まだ2階なのに1階と誤認識
*2 全コース遠隔操縦

- 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。