

ATCエクストラチャレンジ本走行結果一覧

ロボット番号	チーム名	所属	代表者	ロボット名	課題チャレンジ意思表示					1回目					2回目					マイルストーン								
					追加周回	人物発見	ゴミ発見	ゴミ回収	エレベータ	周回		人物発見	ゴミ発見	ゴミ回収	エレベータ	備考	周回		人物発見	ゴミ発見	ゴミ回収	エレベータ	備考	周回	人物発見	ゴミ発見	ゴミ回収	
										距離	時間						距離	時間										
1	24-01-01	神戸高専ロボティクス	神戸高専	清水 俊彦	Navitoon	○	×	○	遠隔	遠隔	750	17:25	-	未到達	未到達	未到達	一時停止NG	330	8:40	-	未到達	未到達	未到達					
2	24-01-02	神戸高専ロボティクス	神戸高専	清水 俊彦	Unitree Go2	×	×	×	×	遠隔	850	28:30	-	-	-	未到達		スタートできず	-	-	-	-						
3	24-02	神戸高専ロボティクスNext	神戸高専	宮本 蓮汰	Nextoon	×	×	○	遠隔	遠隔	750	21:30	-	未到達	未到達	未到達	一時停止NG	スタートできず	-	-	-	-						
4	24-03-01	大阪公立大学ロボティクスGr	大阪公立大学	田窪 朋仁	Dulcinea	○	×	×	×	手動	150	7:29	-	-	-	未到達		1410	59:14	-	-	-	手動	追加1周で時間切れ	1			
5	24-03-02	大阪公立大学ロボティクスGr	大阪公立大学	田窪 朋仁	Rocinante	×	×	×	×	手動	120	4:44	-	-	-	未到達		350	13:20	-	-	-	未到達					
6	24-04	大阪公立大学B	大阪公立大学	今津 篤志	pGDC-mkIII	×	×	×	×	自律	500	22:21	-	-	-	未到達		345	19:35	-	-	-	未到達	人混みで停止				
7	24-06-01	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	Sirius2	×	○	×	×	手動	50	4:04	未到達	-	-	未到達		150	6:30	-	-	-	未到達					
8	24-06-02				kobuki	×	×	×	×	×	手動	棄権	-	-	-	-	-		棄権	-	-	-	-	-				
9	24-06-03				Sirius3	×	×	×	×	×	手動	350	33:16	-	-	-	未到達		250	23:45	-	-	-	未到達				
10	24-07-01	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	×	×	×	×	手動	50	2:00	-	-	-	未到達	前方ロボットに接近で停止	100	5:43	-	-	-	未到達					
11	24-10	関西大学 計測システム研究室	関西大学	前 泰志	KUAMS	○	×	×	×	手動	390	15:10	-	-	-	未到達		550	21:30	-	-	-	未到達					
12	24-11-01	奈良女子大学 & 北陽電機株式会社	奈良女子大学 & 北陽電機株式会社	嶋地 直広	Arno	×	×	×	×	手動	100	4:00	-	-	-	未到達		80	2:38	-	-	-	未到達					
13	24-11-02				WizURG	×	×	×	×	×	手動	120	6:10	-	-	-	未到達		150	6:43	-	-	-	未到達	ドア通行人で停止			
14	24-12	甲南大学	甲南大学	梅谷 智弘	URI-Konan	×	×	×	×	手動	330	14:28	-	-	-	未到達		120	6:03	-	-	-	未到達					
15	24-13-01	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	atmobi	×	×	○	○	手動	755	26:27	-	未到達	未到達	未到達		780	30:43	-	未到達	未到達	未到達					
16	24-13-02				s_atmobi	○	×	×	×	自律	760	25:00	-	-	-	未到達		750	25:00	-	-	-	未到達					
17	24-13-03				atmobi_ex	×	○	×	×	手動	150	4:38	未到達	-	-	未到達		213	6:31	未到達	-	-	-	未到達				
18	24-14	宇都宮大学REAL	宇都宮大学	齊藤 星南	陽馬	×	×	×	×	自律	1090	38:02	-	-	-	自律	*	360	17:06	-	-	-	未到達		1			
19	24-20	機能ロボット学研究室	神戸大学	田崎 勇一	Omnia4	×	×	×	×	手動	900	31:12	-	-	-	手動		1090	35:00	-	-	-	手動		1			
20	24-22	KM TDH	コニカミルタ株式会社	小澤 開拓	中西丸	×	×	×	○	手動	305	23:17	-	-	-	未到達		480	31:39	-	-	-	未到達					

周回距離	
基本	1090
追加1周	1410
追加1周	1730
追加1周	2050

* 一時停止の後、自動で発進したが、23日説明ルール上はOK
24日説明ルールは手動発進だがルール説明側の問題もあったのでOKとする。

マイルストーン

周回	1	2
1	1周(1090m)する。	1周+追加コース3周する(2050m)
人物発見	1 1周目2ヶ所のエリアで人物発見のエビデンス信号を出す。	2 1周目2ヶ所のエリアで人物を発見し、正面写真撮影を行う。
ゴミ発見	1 ゴミ発見エリアでゴミを発見し判別も成功。	2 1周+追加コース3周で4回ともゴミの発見と判別に成功。
ゴミ回収	1 回収エリアに自律走行し、発見と回収は遠隔操作、その後自律で戻る。	2 回収エリアに自律走行し、発見も自律で行い、回収は遠隔操作、その後自律で戻る。
	3 回収エリアに自律走行し、発見も回収も自律で行い、その後自律で戻る。	4 追加を加えた4周走行を行い、4回ともマイルストーン3を達成。

エレベーターのマイルストーンは2025年以降に設定予定

