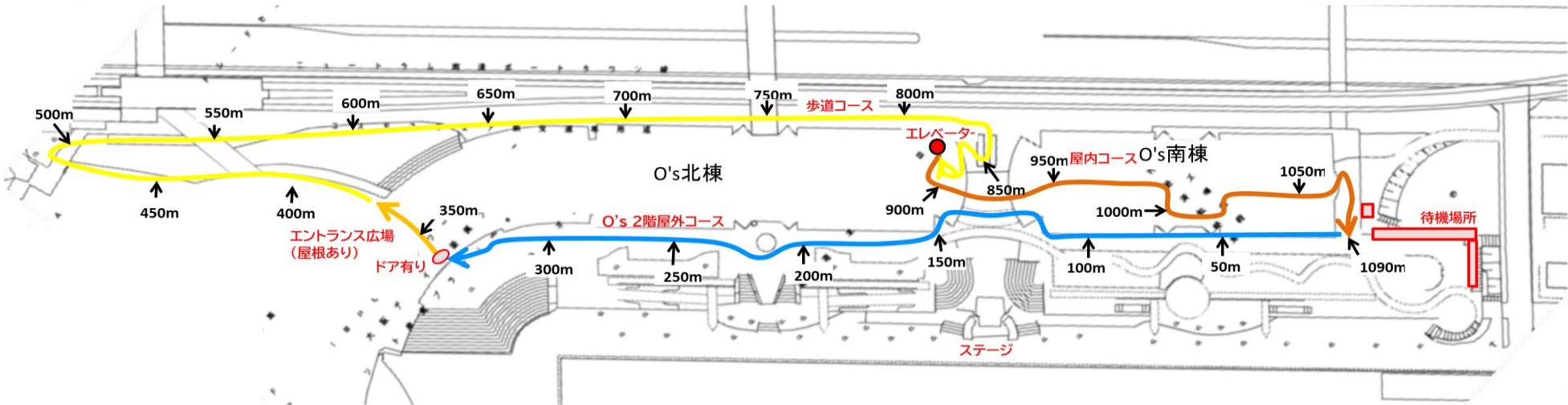


ATCエクストラチャレンジ本走行結果一覧

	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					
											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
						追加周回	人物発見	ゴミ発見	ゴミ回収	エレベータ	距離	時間							距離	時間							距離	時間
1	25-02-01	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	330	9:27	—	—	—	未到達		910	26:13	—	—	—	手動		—	—	—	—
2	25-02-02				Rocinante	○	×	×	×	手動	2050	83:20	—	—	—	手動		周回チャレンジのため棄権						2	—	—	—	
3	25-03-01	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	700	30:30	—	—	—	未到達		305	29:01	—	—	—	未到達		—	—	—	—
4	25-04	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	0	—	—	—	—	未到達		0	—	—	—	—	未到達		—	—	—	—
5	25-06	甲南大学	甲南大学	梅谷 智弘	URI-Konan	×	×	×	×	手動	70	2:39	—	—	—	未到達		100	5:09	—	—	—	未到達		—	—	—	—
6	25-09-01	Arno(アルノー)	奈良女子大学 &北陽電機株式会社	嶋地 直広	Arno	×	×	×	×	手動	330	11:12	—	—	—	未到達		680	24:21	—	—	—	未到達		—	—	—	—
7	25-09-02				WizURG	×	×	×	×	手動	6	1:45	—	—	—	未到達		110	5:30	—	—	—	未到達		—	—	—	—
8	25-10	機能ロボット学研究室	神戸大学	田崎 勇一	Omnia4	×	×	×	×	手動	110	4:09	—	—	—	未到達		115	4:32	—	—	—	未到達		—	—	—	—
9	25-13-01	PAD ロボティクス	パナソニックアドバンスト テクノロジー株式会社	高橋 三郎	atmobi_k	×	×	×	○	手動	340	24:20	—	—	未到達	未到達		755	27:54	—	—	未到達	未到達		—	—	—	—
10	25-13-02				atmobi_s	×	×	×	×	手動	340	23:18	—	—	—	未到達		755	20:05	—	—	—	未到達		—	—	—	—
11	25-13-03				atmobi_ex	×	×	×	×	手動	2	2:00	—	—	—	未到達		130	5:02	—	—	—	未到達		—	—	—	—

330m エントランス広場入口
700m 駐車場前車道

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



マイルストーン

周回	1	1周(1090m)する。
	2	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。