

中之島ロボットチャレンジ2022 7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)	平均時速	人物発見	ゴミ判別	距離	時間(m:s)	平均時速	人物発見	ゴミ判別	コース周回	人物発見	ゴミ判別
22-01-1	神戸高専ロボティクス	神戸高専	清水 俊彦	Navit(oo)n	477.25	22:09	1.29	○	○	477.25	25:00	1.15	○	○	○	○	○
22-01-2				Unitree A1	5	0:26	0.69	棄権	棄権	470	29:09	0.97	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	477.25	18:48	1.52	×	× *2	165	8:44	1.13	×	× *2	○	×	×
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	476.25 *1	27:09	1.05	棄権	棄権	360	20:53	1.03	棄権	棄権	×	×	×
22-05	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	110	2:51	2.32	棄権	地点 到達せず	110	2:51	2.32	棄権	地点 到達せず	×	×	×
22-06	大阪工業大学情報科学部 AIスマートカープロジェクト Aチーム	大阪工業大学	宮脇 健三郎	Minibot V6-A	250	10:45	1.40	○	○	330	16:40	1.19	×	○	×	○	○
22-07	大阪工業大学情報科学部 AIスマートカープロジェクト Bチーム	大阪工業大学	荒木 英夫	Minibot V6-B	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	65	4:09	0.94	棄権	棄権	65	4:10	0.94	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	320	10:40	1.80	棄権	棄権	0	2:30		棄権	棄権	×	×	×
22-11	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)	AutoMoving-protol	棄権	-	-	-	-	棄権	-	-	-	-	×	×	×
22-12	大阪公立大学高専 土井研究室	大阪公立大学高専	土井 智晴	ハムジロー	100	6:31	0.92	棄権	棄権	棄権	-	-	-	-	×	×	×
22-13-1	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	阿部 敏久	@mobi v2.0 岡本スペシャル	棄権	-	-	-	-	棄権	-	-	-	-	×	×	×
22-13-2				@mobi v2.0	477.25	11:38	2.46	棄権	棄権	477.25	8:37	3.32	棄権	棄権	○	×	×
22-13-3				リモートハスキー	477.25	8:45	3.27	棄権	棄権	107	5:13	1.23	棄権	棄権	○	×	×
22-14	Team TKT(関学)	関西学院大学	中後 大輔	C-cube	50	3:55	0.77	棄権	棄権	10	2:03	0.29	棄権	棄権	×	×	×
22-15	機能ロボット学研究室	神戸大学	田崎 勇一	Omnia3	60	2:13	1.62	棄権	棄権	240	7:34	1.90	棄権	棄権	×	×	×

*1 ゴール寸前でコースアウト
*2 缶のみ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。
 * オドメトリだけでの位置決めは認定しないものとします。