

ゴミ回収チャレンジ結果

エリア	チーム名	ナビゲーション クラス	マニピュレーション クラス	ゴミ回収 個数	操作者 人数	ペナルティ	点数	ナビゲーション スコア	マニピュレーション スコア
屋内	大阪工業大学 ロボット工学科チーム	N3	M1	3	1	0	15	8	2
	関西大学 ロボット・マイクロシステム研究室	N3	M3	0	0	0	0	8	16
	関西大学 計測システム研究室	N1	M1	1	1	0	1.5	1	2
	神戸高专ロボティクス	N3	M3	2	0	0	48	8	16
屋外	神戸高专ロボティクス	N3	M3	1	0	0	24	8	16

機能	ナビゲーション			マニピュレーション		
	目視	遠隔	自律	目視	遠隔	自律
クラス	N1	N2	N3	M1	M2	M3
Score	1	2	8	2	4	16

- 以下の式に基づいて最終得点Pを決定する。

$$P = (N + M) (a - b - c) / 2^R$$

- N : ナビゲーションクラスによる倍率
- M : マニピュレーションクラスによる倍率
- a : ホームエリアに回収したコンテナ内のゴミの数
- b : 禁止エリアに落としてしまったゴミの数
- c : 禁止エリアにロボットが侵入した時間 (秒)
- R : 操作者の人数 (自律の場合, $R=0$, その後指数で除算される.)