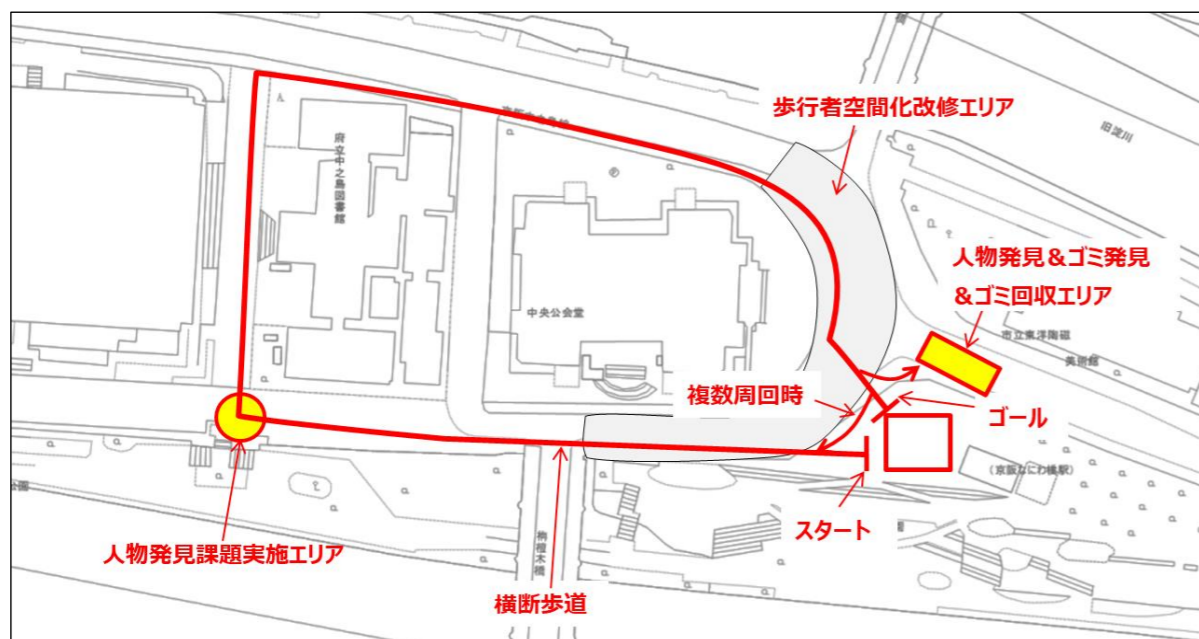


中之島ロボットチャレンジ2023 2024年1月28日 本走行結果

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				
					距離(m)	時間(m:s)	5周	人物発見	ゴミ発見	ゴミ回収	距離	時間	5周	人物発見	ゴミ発見	ゴミ回収	コース周回	人物発見	ゴミ発見	ゴミ回収	
1	23-01-01	神戸高専ロボティクス	神戸高専	清水 俊彦	Navit(oo)n	2440	65:03	○	-	-	-	-	-	-	-	-	-	2	-	-	-
2	23-01-02				Unitree Go1	480 *遠隔	15:04	-	-	-	-	410 *遠隔	12:50	-	-	-	-	-	-	1	-
3	23-02	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	1080	52:30	2周 +90m	-	-	-	-	-	-	-	-	-	1	-	-	-
4	23-03	チームさくら	株式会社プロアシスト	猪熊 一行	強引MyWay2	480	18:33	-	-	-	-	220	10:23	-	-	-	-	1	-	-	-
5	23-04-01	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	Sirius	10	1:36	-	-	-	-	150	12:28	-	-	-	-	×	-	-	-
6	23-04-02				kobuki改	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	×	-
7	23-05-01	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	100	3:28	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	×	-	-	-
8	23-06-01	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	SmartBot v2-A	250	7:12	-	-	-	-	120	4:08	-	-	-	-	×	-	-	-
9	23-07-01	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	SmartBot v2-B	480	14:00	-	-	-	-	410	11:30	-	-	-	-	1	-	-	-
10	23-08-01	関西大学 計測システム研究室	関西大学	前 泰志	KUAMS	40	3:30	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	×	-	-	-
11	23-09-01	Arno(アルノー)	奈良女子大学 &北陽電機株式会社	嶋地 直広	Arno	410	18:20	-	-	-	-	200	10:10	-	-	-	-	×	-	-	-
12	23-10	甲南大学	甲南大学	梅谷 智弘	URI-Konan2023	60	1:48	-	-	-	-	80	3:01	-	-	-	-	×	-	-	-
13	23-13-01	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	480	12:50	-	-	-	-	470	11:02	-	-	-	-	1	-	-	-
14	23-13-02				unibo	25	1:50	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	×	-
15	23-15	機能ロボット学研究室	神戸大学	田崎 勇一	Omnia4	480	14:49	-	-	-	-	480	14:36	-	-	-	-	1	-	-	-
16	23-20-01	大分高専 重松研究室	大分工業高等専門学校	重松 康祐	植原号	スタート できず	-	-	-	-	-	6	1:09	-	-	-	-	×	-	-	-
17	23-20-02				うなうね君	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	×	-



**完走**  
 - 挑戦せず(棄権)  
 Unitree Go1(犬型ロボット)は遠隔操縦  
 Dulcineaは、5周チャレンジは失敗したが、  
 1周はできているので完走扱いにしている。

マイルストーン		
コース周回	マイルストーン1	コースを1周(480m)する。
	マイルストーン2	コースを5周(2440m)する。
人物発見	マイルストーン1	2ヶ所のエリアで人物発見のエビデンス信号を出す。
	マイルストーン2	2ヶ所のエリアで人物を発見し、正面写真撮影を行う。
	マイルストーン3	2ヶ所のエリアで人物を発見し、GPSデータの照合で基準を満たす。
	マイルストーン4	5周走行を行い、5回ともマイルストーン2と3を達成。
ゴミ発見	マイルストーン1	ゴミ発見エリアでゴミを発見し判別も成功。
	マイルストーン2	5周走行を行い、5回ともマイルストーン1を達成。
ゴミ回収	マイルストーン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。
	マイルストーン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。
	マイルストーン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。
	マイルストーン4	5周走行を行い、5回ともマイルストーン3を達成。