



つくばチャレンジ2018 本走行記録

※1: マイルストーン(MS)1\_ 確認走行区間の自律走行達成(スタートから確認走行ゴールまでの自律走行の達成)  
 マイルストーン(MS)2\_ 確認走行区間を経て折り返し地点までの自律走行達成  
 マイルストーン(MS)3\_ 確認走行区間、折り返し地点を経てゴールまでの自律走行の達成

※2: マイルストーン(MS)A\_ 歩行者用の青信号を認識して自律走行を開始し、横断歩道を通過することの達成  
 マイルストーン(MS)B\_ 直前に指示されたチェックポイントをすべて通過することの達成  
 マイルストーン(MS)C\_ 探索対象である人すべて発見することの達成

つくばチャレンジ2018の課題達成の認定

つくばチャレンジ2018の課題は、本走行において走行距離のマイルストーン123を達成し、選択課題ABCを2つクリアすることである。これを達成したロボット(とチーム)を、課題達成として認定する。

1. 本走行の結果

参加(出走)ロボット台数: 82台  
 課題達成: 2台  
 走行距離のマイルストーン達成  
 MS1: 27台 MS2: 9台 MS3: 6台  
 選択課題のマイルストーン達成  
 MSA: 7台 MSB: 4台 MSC: 1台(課題達成を含む)

2. 本走行の記録

出走順	ロボットNO.	チーム名	ロボット名	出走時刻	終了時刻	所要時間	終了位置	到達距離	走行距離のマイルストーン※1			選択課題のマイルストーン※2			課題達成		特記事項	
									MS1 確認走行 区間	MS2 折り返し 点	MS3 ゴール (完走)	MSA 信号認識による 横断歩道通過	MSB 全マッピングポイント 通過	MSC 全探索対象発見	完走 + 選択課題 2項目 達成	完走 + 選択課題 全項目 達成		
61	1855	U.S.R.(United States of Ryugu)	T.T. (Turtle Trump)	13:45:00	14:38:00	0時間53分00秒	公園内探索1付近	240m	○	○		○					探索対象がウェイポイントにいたため停止。障害物回避を試みるも回避できずギブアップ	
62	1818-2	関西学院大・東海大・東洋大・合同チーム(1)	UGV18	13:45:00	14:05:25	0時間20分25秒	確認走行 ゴール	240m	○									
63	1810-1	群馬大学リバーストチーム	Mercury(FullCustomModel)	13:48:30	14:33:37	0時間45分07秒	ゴール		○	○	○	○		○				
64	1823	Garm	Cipher	13:48:30	-	-	棄権	-										
65	1802	熊本高専自律ロボット研究プロジェクト	ARD-ONE	13:52:00	13:58:00	0時間06分00秒	確認走行 区間内	170m										
66	1858	明治大学 遠征チーム	GNMR-1	13:52:00	-	-	棄権	-										
67	1854	VACCOS	出掛け太郎 試号機	13:55:30	-	-	棄権	-										
68	1822	チーム 淡水魚	ロボくん改 つくばれコーデ	13:55:30	14:02:30	0時間07分00秒	確認走行 区間内	140m										
69	1813-1	芝浦工業大学 長谷川研究室	Voyager	13:59:00	14:02:35	0時間03分35秒	確認走行 区間内	60m										
70	1862	PLabo	Enu	13:59:00	-	-	棄権	-										
71	1807	チーム エスマン	Taukuba Exploration Rover2	14:02:30	14:09:30	0時間07分00秒	確認走行 区間内	200m										
72	1844-1	複雑系機械工学研究室	Omnia3	14:02:30	14:06:30	0時間04分00秒	確認走行 区間内	150m										
73	1814	SUPER HORIO BROS.	HORIO KART	14:06:00	-	-	棄権	-										
74	1856	ITD Lab	SRM Car ビクシー	14:06:00	14:15:10	0時間09分10秒	市役所駐 車場前	340m	○									
75	1824	関西大学 ロボット・マイクロシステム研究室	KUARO	14:09:30	14:35:30	0時間26分00秒	交差点	590m	○									信号を手動で渡った後再起動できず