

課題ページ

➤ 一時停止

- ・ 道路端
 - ◇ 越えたら失敗とする
 - ◇ 後ろは 1.5 m まで
- ・ 停止線
 - ◇ 前に 0.5 m 出ても OK とする
 - ◇ 後ろは従来通り 1 m
- ・ 周囲から一時停止することが分かるように、一時停止の前に早めに減速を開始すること

ロボット仕様

➤ 状態表示

- ・ ロボットを動力走行させる場合、ロボットに標章・ランプ・旗・たすきのいずれかを設置して状態表示すること
 - ◇ 状態に応じて以下のように色と文字の両方で表示すること
 - 自律走行時：緑色＋文字（自律／Auto）
 - マニュアル走行時：黄色＋文字（操縦／Manual）
- ・ 選択課題 B「信号認識横断」を実施する場合は、「信号認識」と記載された指定のラベル（A4）を印刷して持参し、待機列に並んでから横断歩道を横断するまで、安全管理責任者が掲げること

➤ 一般の通行人にも分かるように、チーム名・所属を掲載することを推奨する

課題達成の評価方法

➤ 本走行で完走した場合、"完走認定証"を発行