

## 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

### 【2024 年 9 月 30 日の変更】

~~停止線の先頭のロボットのオペレータが委員に荷物を渡す~~

- 停止線の先頭のロボットに対して、委員が集荷ボックスに受け取った荷物と配達先ラベルを設置する
- 停止線の先頭のロボットのオペレータが集荷ボックスに荷物を設置する
- 宅配ボックスの配置範囲の緩和（当初より配置エリアを狭く変更）  
[https://tsukubachallenge.jp/2024/wp-content/uploads/delivery\\_area\\_2024Sep.png](https://tsukubachallenge.jp/2024/wp-content/uploads/delivery_area_2024Sep.png)

## 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