

## 飛行船競技会（南山大学）の結果・評価方法

2011年9月19日

ESS ロボットチャレンジ2011 運営委員会

### 1. 競技結果

#### ◎自動航行競技

優勝：ESSRobotIrregulars

社会人チーム

準優勝：YSE飛行船

横浜システム工学院専門学校

#### ◎位置計測チャレンジ競技

優秀賞：Miw 研

徳島大学

### 2. 自動航行競技配点表

		配点
自動離陸、 空中静止	離陸	7
	高度静止	7
	回転静止	7
	水平位置静止	7
直進飛行	高度維持(メートル×2点)	20
	方向維持(メートル×2点)	20
旋回演技	エリア到達	4
旋回演技右 90度	角度	2
	回転静止	2
	上下水平静止	2
	静止時間充足2秒	2
旋回演技左 90度	角度	2
	回転静止	2
	上下水平静止	2
	静止時間充足2秒	2
自動帰還	離着陸エリア着陸	12
	離着陸エリアタッチ	9
	離着陸エリア横	6
	離着陸エリア手前	3
合計		100

### 3. 位置計測チャレンジ

プレゼンテーションとそのデモンストレーション飛行，その後行われる質疑応答により，下記の項目に関し，20点満点で評価した。

- (1) 方式性能：3点  
方式が適切に位置を計測できるかどうかについて評価を行う。
- (2) 完成度：3点  
作り込み度合いを評価する。
- (3) 安定性：3点  
安定して値が取れるか，光や音，温度など外部環境に対する頑強さ，複数対象の同時測定や他の機器の影響を受けにくいかについて評価する。
- (4) 保守性，設置性，安全性：3点  
下記の点等をふまえて総合的に評価する。  
・ 入手，設営や取り扱いの容易さ，安全  
・ 室内エリア水平方向を広くカバーするのに支障はないか  
・ 室内エリア上下方向を広くカバーするのに支障はないか
- (5) 汎用性，応用性，新規性：3点  
アイデアに関する評価。プロジェクト型教育の題材として適しているか，アイデアが斬新であるかについて評価する。
- (6) 総合評価：5点