

第9回 沖縄海洋ロボットコンペティション

競技規約 1.0 版

令和5年9月16日

□スケジュール及び競技ルール

1. 大会スケジュール

11月18日（土）：練習航行、ワークショップ

11月19日（日）：競技会、表彰式

1. 1スケジュール詳細（予定）

●大会1日目：11月18日（土）

受付・開会式・ワークショップ・筐体整備 : 宜野湾マリン支援センター（漁港隣接）

試走会場 : 宜野湾新漁港

●大会2日目：11月19日（日）

競技会場 : 宜野湾新漁港

表彰式会場 : 宜野湾マリン支援センター

※スケジュールの詳細については出場チームが決まった後にHPで公開します。

2. 採点方法

- 1) 部門ごとに各評価項目の合計得点によって順位付けし、上位チームを最優秀賞、優秀賞として表彰します。
- 2) AUV 及び ROV 各部門のノーマルタスクの得点は、ワークショップ点、順位点の 2 項目からなり、合計で 100 点満点です。(表 2-1) 知能・計測チャレンジの得点は、ワークショップ点、競技点、技術解説書の評価点の 3 項目からなり、合計で 100 点です。(表 2-2)

表 2-1 AUV 及び ROV 各部門のノーマルタスクの配点

部門 \ 項目	ワーク ショップ点	順位点	合計
ノーマルタスク	30	70	100

表 2-2 AUV 及び ROV 各部門の知能・計測チャレンジの配点

部門 \ 項目	ワーク ショップ点	競技点	技術解説書の 評価点	合計
知能・計測チャレンジ	20	40	40	100

- 3) フリースタイル部門の得点は、プレゼンテーション点、実機動作点の 2 項目からなり、合計で 100 点満点です。(表 2-3) 実機動作については実用性、技術力、独創性、完成度を評価いたします。

表 2-3 フリースタイルの配点

部門 \ 項目	プレゼン テーション点	実機動作点	合計
フリースタイル	40	60	100

2.1 ワークショップ点

ポスターセッション（ポスターとロボット本体をブースに置くこと）によって採点します。ポスターの構成、話し方、わかりやすさ、質疑応答、技術内容等が評価対象です。

2.2 プレゼンテーション点（フリースタイル部門）

プレゼンテーションでは、話し方、わかりやすさ、資料、質疑応答が評価対象です。

2.3 順位点（AUV 及び ROV 部門のノーマルタスク）、実機動作点（フリースタイル部門）及び競技点（AUV 及び ROV 部門の知能・計測チャレンジ）

1) 順位点（AUV 部門及び ROV 部門のノーマルタスク）

AUV 及び ROV 部門のノーマルタスクでは、予選の 1 回目及び 2 回目の獲得点数平均を表 2-4 に基づき順位付けし、上位 2 チームで決勝戦を行います（3 位以下のチームについては予選の結果、2 位以上のチームについては決勝戦の結果により順位点が決まります。）。すべてのチームが 0 点の場合は、決勝戦は行いません。決勝戦を行わない場合、最優秀賞、優秀賞の対象外となります。

また、AUV 部門では、表 4-2-1 の課題番号 2 もしくは 4 の課題をクリアしなければ決勝戦には進出できません。（AUV の特性上、潜行航行を必ず行ってください。）

決勝戦は、原則、予選結果を考慮せず決勝戦の得点のみで順位付けを行います。

ルールに違反した場合は、失格を含めて審判員で判断します。

表 2-4 順位点の決定

競技の順位	順位点
1 位	70 点
2 位	50 点
3 位	40 点
4 位	35 点
5 位以下	30 点
課題を全くクリアできなかった場合	0 点

※同点時の取り扱いについて

AUV 部門

・予選

同点の場合、「4. 2. 1AUV 部門ノーマルタスク (2) AUV 部門ノーマルタスク得点基準」表 4-2-1 課題番号 2 もしくは 4 において、最短時間で課題をクリアしたチームを上位とします。

・決勝

同点の場合、予選と同様の評価基準で順位付けをします。それでも同点の場合は予選の順位が高いチームが上位とします。

ROV 部門

・予選

① 予選 1 回の試技で得点が多いチームを上位とします。

② ①で同点の場合、予選において得点の多い試技における 1 個目の判読対象を読み取り、報告用紙へ記入した時間が早い方を上位とします。時間が等しい場合には、同様に 2 個目、3 個目、4 個目の時間を比較します。（時間は審判員のストップウ

オッチで計測した値) なお、順位が決まらない場合は低得点の試技について同様に比較します。

※ ②の際、予選の2回の試技が満点のチーム同士については、2回の試技において、すべての判読が終了(課題クリア)した時間の合計を比較し、短いチームを上位とします。

・決勝

① 決勝の競技内容を予選と同様の評価基準で順位付けをします。

② 決勝で2チームとも無得点の場合、予選の順位が高いチームを上位とします。

2) 実機動作点(フリースタイル部門)

実機動作点は、ビデオにより採点を行います。採点内容は、以下に示すとおりです。ビデオは5分以内とし、プレゼンテーションに含めてください。

実用性：20点(実用性があるか)

技術力：20点(実装に高い技術力が要されるか)

独創性：10点(独創性や新規性があるか)

完成度：10点(要求通りに動作するか)

3) 競技点(AUV及びROV部門の知能・計測チャレンジタスク)

知能・計測チャレンジ部門は、1回目及び2回目の競技に対して採点を行い、その平均点を競技点とします。採点内容は、「4.2.2 AUV部門 知能・計測チャレンジ」及び「4.3.2 ROV部門 知能・計測チャレンジ」を参照してください。

なお、競技点が0点の場合は、最優秀賞、優秀賞の対象外となります。

2.4 技術解説書の評価点

知能・計測チャレンジ部門では、ロボットの海中静止または位置計測技術のどちらかについて、機能実現のために用いた技術をレポートにまとめ提出していただきます。(A4レポート用紙5ページ以内で、フォントサイズを10.5ポイント以上、上下左右の余白を15mm以上相当にしてください。)

なお、以下の項目を必ず記載してください。

- ① タイトル
- ② チーム名とメンバー氏名
- ③ 実装した技術（海中静止技術または海中測位技術）
- ④ 技術の説明
- ⑤ 技術の実装方法（ハード、ソフト）
- ⑥ 技術の事前試験方法
- ⑦ 完成度を高めるために施した工夫
- ⑧ 競技で注目してほしい点

表 2-5 技術解説書の評価点

評価項目	評価点
技術の理解度	10点
技術のレベル	10点
オリジナリティ	10点
レポートの出来	10点

3. ワークショップ（各部門共通）

ワークショップは、ポスターセッション形式とします。ポスターセッションでは、ポスターとともにロボット本体をブースに置いてください（机：1800mm×500mm）。採点者が各ブースを回ります。採点者に各チームより説明を行っていただきます。評価内容は、ポスターの構成、話し方、わかりやすさ、質疑応答、技術内容等です。

- 1) A1 縦一枚（片面）のポスターにて出場ロボットの技術内容やオリジナリティをアピールしてください。ポスターの作成にあたっては、大会公式サイトで作成例を参考にしてください。
- 2) ブースに電源を一口用意します。パソコンを併用したプレゼンテーションも可能です。

4. 競技部門

4. 1 ロボットの仕様

[共通]

- 1) **形式**：完成された市販品以外のものとします。(ただし、知能・計測チャレンジ部門は除く)
- 2) **制御方式**：AUV 競技は自律制御方式のみとします。ただし、スタート位置までの移動に無線による遠隔制御を用いることは可能です。ROV 競技は遠隔操作方式とします。
- 3) **無線**：市販のラジコン用プロポを使用する場合は、ホビー用ラジコン（模型ボート、ラジコンカー等）に割り当てられた周波数に限るものとし、産業用ラジコンの周波数は使用しないで下さい。周波数関連は、[大会公式サイト](#)を参照してください。
- 4) **質量**：45kg 未満で製作してください。
- 5) **サイズ**：図 4-1-1 の寸法以下で製作してください。
- 6) **電池**：2 次電池を利用する際は、短絡時の安全対策(ヒューズ・ブレーカ等)を必ず施してください。リチウムイオン電池を使用しているチームは、動作しなくなった海洋ロボットを引き上げて耐圧容器を開放する際には十分な注意を払い、万一異臭がする場合は開放を中止し、消火方法について事務局の指示を仰いでください。
- 7) **電池の充電**：密閉状態で 2 次電池を充電しないでください。特にリチウム系電池は危険性が高いので、十分注意してください。
- 8) **汚染対策**：油漏れがある等、海を汚す恐れのあるロボットは競技に出場できません。通常の 0 リングであれば問題ありませんが、疑義があるようならば事前にご相談ください。ロボットにシリコンオイル等を使用する場合、入水時に極力油分を取り除いてください。
- 9) **搬入出**：クレーンを使わずに、ダイバーによって海への展開・揚収ができる筐体としてください。危険が及ぶ恐れがある場合、当日のルール担当者の判断により搬入を認めない場合もありますので、疑義があるようならば事前にご相談ください。なお、ダイバーを含む運営スタッフはウェットスーツ（黒色）を着用しますので、ご注意ください。
- 10) **漏電対策**：筐体に漏電対策を施してください。

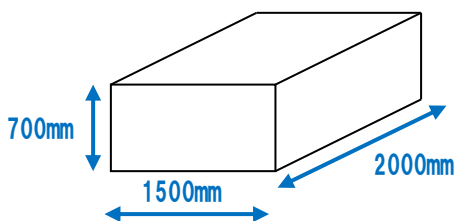


図 4-1-1 筐体許容寸法

[AUV 部門]

- 1) **安全帯の設置**：競技区域付近で漁船の往来が予想されるため、事故防止の観点から、海面上で筐体の位置が把握でき、コースアウトした際にはダイバーが安全に筐体を捕まえられるように安全帯を設置してください。(図 4-1-2)
※ 安全帯は、「浮き」と「紐類」で構成され、「浮き」の大きさは約φ40mm 以上とし、「紐類」は、ダイバーが掴んでも切れない強度を持つ素材で、筐体と浮きの距離を 500mm 以上とする長さとしします。
- 2) **GPS, Wi-Fi の設置**：GPS, Wi-Fi を搭載する場合は、筐体潜行時に筐体と一緒に沈む箇所に設置してください。GPS, Wi-Fi を設置した「浮き」を常に海上に浮かせる方法は認められません。ただし、ASV(洋上自律中継器、洋上自律探索器、自律型洋上航走体等)による筐体への指示は可能です。
- 3) **筐体確認用目印の貼付**：筐体検査完了時に黄色のテープを渡します。ので、筐体の基準位置としたい場所に貼り付けてください。

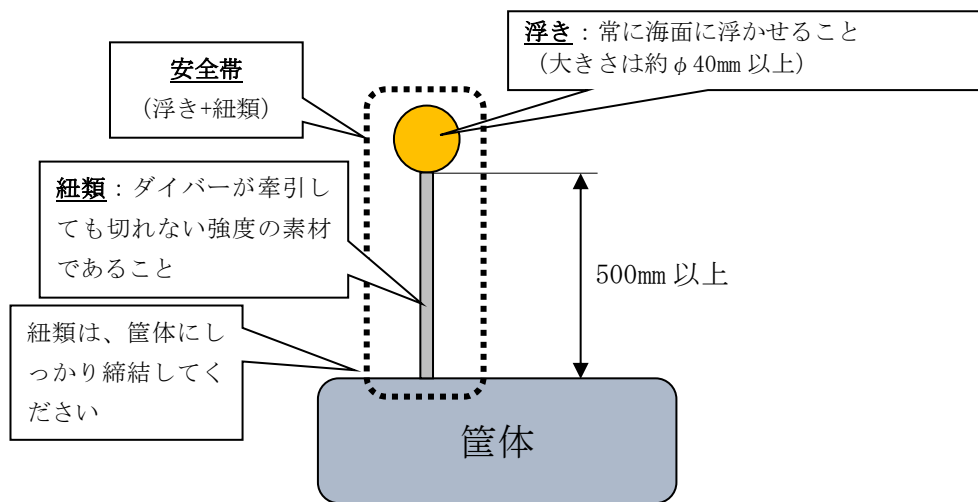


図 4-1-2 安全

- 4) スラスタの回転部が露出している場合は、必ずカバー等で覆ってください。

[ROV 部門]

- 1) **電力供給**：テザーケーブルで電力を供給する場合は、申込時に最大電力量を申請してください。(発電機にて AC100V 電源を用意します。)
- 2) **テザーケーブル**：競技内容に合わせて準備してください。(ケーブル推奨 40m 以上)

[知能・計測チャレンジ]

- 1) **形式**：筐体として完成された市販品を利用しても構いません。ただし、知能に関わるソフトウェアはオリジナルでなければなりません。
- 2) ROV タスクは HDMI 端子 (タイプ A (メス)) または VGA 端子 (D-Sub15 ピン (メス)) から映像を出力できる仕様にしてください。

4. 2 AUV 部門競技ルール

[共通]

- 1) 各チームは開始予定時刻までにスタート準備を完了していただきます。
- 2) ロボットトラブル等による演技直前の順番入れ替えは認められません。
- 3) 競技時間は、5分です。
- 4) 不具合により競技（演技）の継続が難しくなった場合には、ダイバーヘルプ（ダイバーによる支援）によって復帰することが可能ですが、スタート地点からの再スタートとなります。

[共通注意事項]

- 5) 筐体検査を、大会1日目の練習航行前に行います。「4.1 ロボットの仕様」に基づいた筐体検査に合格しない場合、航行は認められません。
- 6) 海底までの深さ（水深）は、最大3.5m程度あります。
- 7) コースを動かしてしまった場合、ルール担当者の判断でダイバーにより強制的に筐体をスタート地点に戻した後に、再スタートとなることがあります。
(ブイやゲートを揺らしても構いませんが、アンカーを動かしてはいけません。)
- 8) 競技コースは、自然環境（波、風等）の影響で随時条件が変化します。
- 9) 図4-2-1及び図4-2-2は、あくまでもイメージです。正確な配置は当日の会場で確認してください。
- 10) ルールに違反した場合は、ルール担当者が失格を含めて処遇を判断します。
- 11) 雨天時に備えて雨からパソコンを保護する対策を施してください。
- 12) 競技進行上の都合により、AUV部門とROV部門に同一筐体でエントリーすることは原則禁止とします。ただし、同一部門ノーマルチタスクと知能・計測チャレンジ部門に同一筐体でエントリーすることは可能です。

4. 2. 1 AUV 部門ノーマルタスク

(1) AUV 部門 ノーマルタスク競技概要

①スタート・ゴール区域（以下、SG 区域とします）の中央付近からスタートし、潜水浮上区域で潜水します。②潜行区域では、潜行したまま海上航行区域まで到達したら一旦浮上します。そして、③再度潜水し、④潜行区域では、潜行したまま潜水浮上区域まで進みます。⑤潜水浮上区域では、浮上し SG 区域へ海上航行して戻って来てください。各課題クリアによる獲得点数を競います。

- 1) 競技は、全チームが対象となる予選と、予選上位 2 チームによる決勝で構成されます。
- 2) 予選は各チームが同一コースを 1 回ずつ（計 2 回）競技し、決勝は予選と同じコースを 1 回のみ競技します。
- 3) 競技は、1 チームずつ順番に行います。

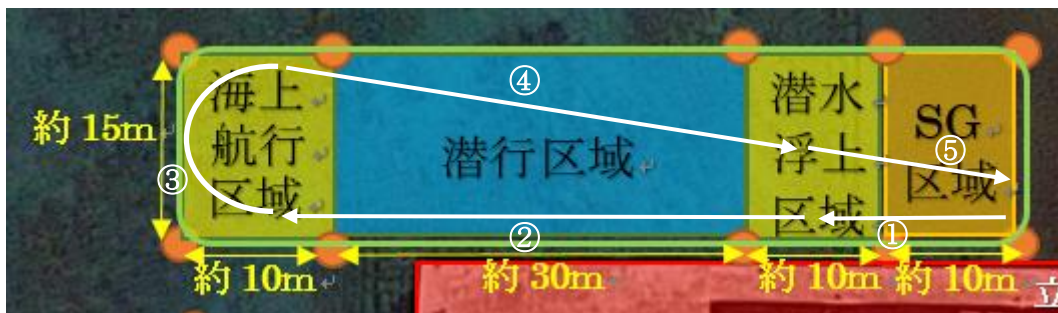


図 4-2-1 AUV 競技エリア及び競技コース

(2) AUV 部門 ノーマルタスク得点基準

- 1) 課題クリアは、表 4-2-1 の内容により得点が加算されます。
 - ※1 課題番号 2 の「潜航航行」の定義は、海面から海中へ移動し筐体最上面が海面上に現れないことです。
 - ※2 課題番号 3 の「浮上」の定義は、海中から海面へ移動し筐体最上面が海面上に現れることです。
- 2) ゴールライン等の通過を判断する際は筐体検査時に申告された目印を基準にします。

表 4-2-1 課題クリアによる得点

課題番号	課題内容	得点
1	①で SG 区域から潜水浮上区域へ海上航行	15 点
2	②潜航航行（潜航時間計測）	25 点
3	③海上航行区域内で浮上	20 点
4	④潜航航行（潜航時間計測）	25 点
5	⑤で潜水浮上区域から SG 区域へ海上航行	15 点

(3) AUV 部門 ノーマルタスク競技条件

- 1) 課題クリアの条件は、スタート地点から自律制御が継続していることです。
- 2) スタートは、SG 区域の中央付近からになります。潜航区域に入るときには、潜水していなければなりません。
- 3) 潜航区域であっても安全帯の浮きは海上に浮遊させてください。
- 4) SG 区域、潜水浮上区域及び海上航行区域では、海上航行してください。(その他の区域では潜行航行してください。)
- 5) 海上航行区域から潜行区域に入るときには、潜水していなければなりません。
- 6) コースアウト(コース外へ侵入)した場合、ルール担当者の判断でダイバーにより筐体を強制的にスタート位置に戻します。ただし、それまでの得点は保持されます。
- 7) 表 4-2-1 の課題番号 2 及び 4 において時間計測を行います。(同点時の順位付けに使用します。同点時の取り扱いについては、「2.3 順位点及び演技点 1) AUV 部門及び ROV 部門のノーマルタスク」を参照してください。)

4. 2. 2 AUV 部門 知能・計測チャレンジ

1) 主旨

AUV オペレーションで最も問題になるのが、海中位置計測（測位）です。特に浅海用の廉価 AUV にフィットする測位ツールは確立されていません。そこで、このタスクでは新しい海中測位手段を提案し、開発した装置を用いて競技を行っていただきます。市販のナビゲーション（IMU, DVL, SSBL, LBL）を利用してはなりません。

2) 競技概要

スタートエリアから 30m 離れて設置されたランドマークまで往復するミッションを行います。AUV 部門との差異は、常に AUV は海中を航行することです。その海中航行の深度は、ロボットが突起物も含め完全に水没する深度以深で動かしてください。ランドマークは図 4-2-2 に示すように、色のついたブイ（色については当日に明らかにします）およびピンガーを設置します。ピンガーの発生周波数は 21kHz、発信波形数は 5 波、インターバルは 250ms とします。ランドマークの検出するために、ブイの色や形状、またはピンガーの音波を用いてください。SG 区域の中央付近から出発させた後は、ランドマークで 5 秒以上停止（または着底）し、スタートエリアに向けて戻り、SG 区域で停止（または浮上）します。これを競技時間内に実行します。時間内であれば複数回のトライを認めますが、技術解説書に記載した以外の手法を用いてはなりません。※停止とは、ポジション保持の制御を行うことではなく、サークル内に入ったことを示すために、AUV が制動をかける等のサークル内に停まる行動を行うことを指します。

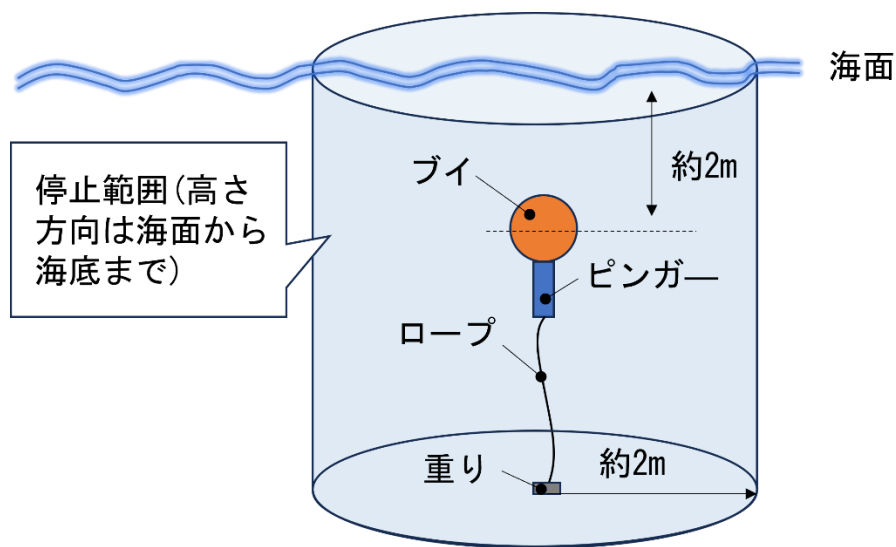


図 4-2-2 設置するランドマークおよび停止する地点

4. 3 ROV 部門競技ルール

4. 3. 1 ROV 部門 ノーマルタスク

(1) ROV 部門 ノーマルタスク競技概要

区域内に設置された4つの目標物(図4-3-4a, b)の判読対象の読み取り数を競います。

- 1) 競技は、全チームが対象となる予選と、予選上位2チームによる決勝で構成されます。
- 2) 予選は各チームが同一コースを1回ずつ(計2回)競技し、決勝は予選と同じコースを1回のみ競技します。
- 3) 競技は、1チームずつ順番に行います。
- 4) スタート地点は水際付近に指定された位置とします。スタート地点までは、各チーム自らの操縦により海上航行で移動して下さい。
- 5) ブイの間隔は、約5m×約20m(図4-3-2)とし、ROV コース内に図4-3-3の目標物が4つ設置されているので、各目標物の判読対象を読み取ることで得点が入ります。潮位に応じて長手方向の距離が数m変化します。
- 6) 判読対象は次の2つから構成されます。
 - ① 番号表 指定された位置の数字を読み取ります。(例C-3 → 16)
表の大きさは15cm角程度(表4-3-1)
 - ② QRコード QRコードに隠されたことばを読み取ります。(図4-3-5)
- 7) 予選・決勝では、競技開始時点で各チームに目標物(例:目標物①、②、③、④)と判読対象の位置番号(例:R1、R2、R3、R4)と番号表の読み取り位置を指示します。(図4-3-3)(図4-3-4a, b)
※ 例えば、「目標物①のR1」、「目標物③のR4のC-3」等の指示とします。指示された判読対象を読み取ってください。(図4-3-5)
- 8) 判読対象から読み取った情報は、報告専用用紙に記入してください。1つ判読対象を読み取るごとに、記入が終了した時点の経過時間を審判員が記録します。競技時間終了後、テント内の審判員に報告専用用紙を提出してください。



図4-3-1 操作者用テントイメージ



図4-3-2 ROV 競技エリア及び競技

表 4-3-1 番号表例

	A	B	C	D	E
1	97	73	95	16	62
2	18	23	82	75	78
3	45	85	16	41	22
4	81	78	12	45	12
5	28	25	56	16	78

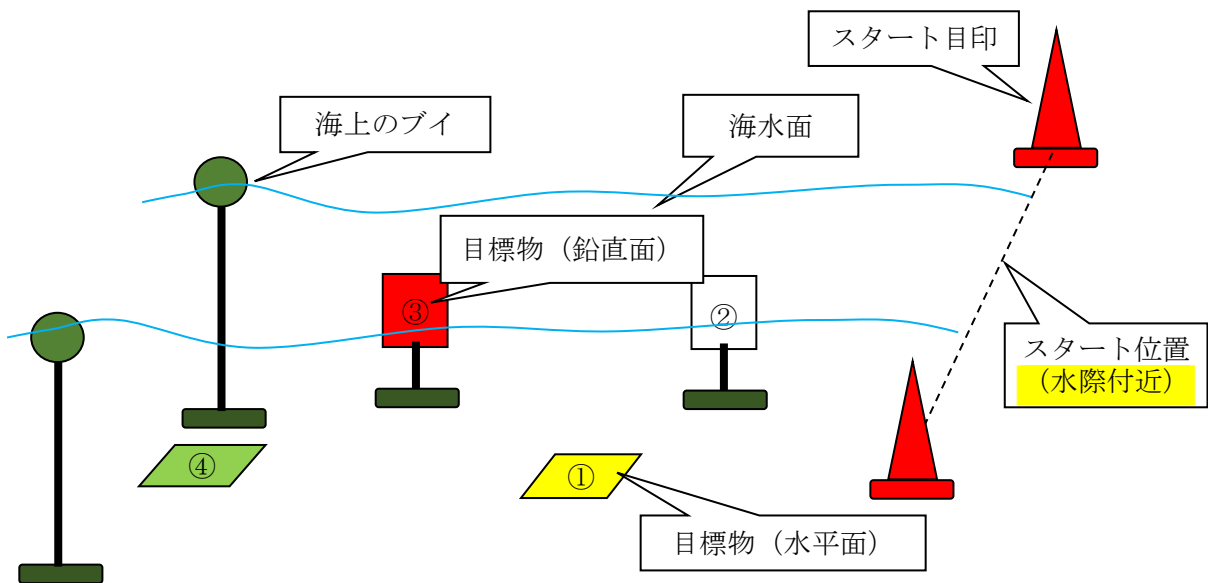


図 4-3-3 目標物配置イメージ

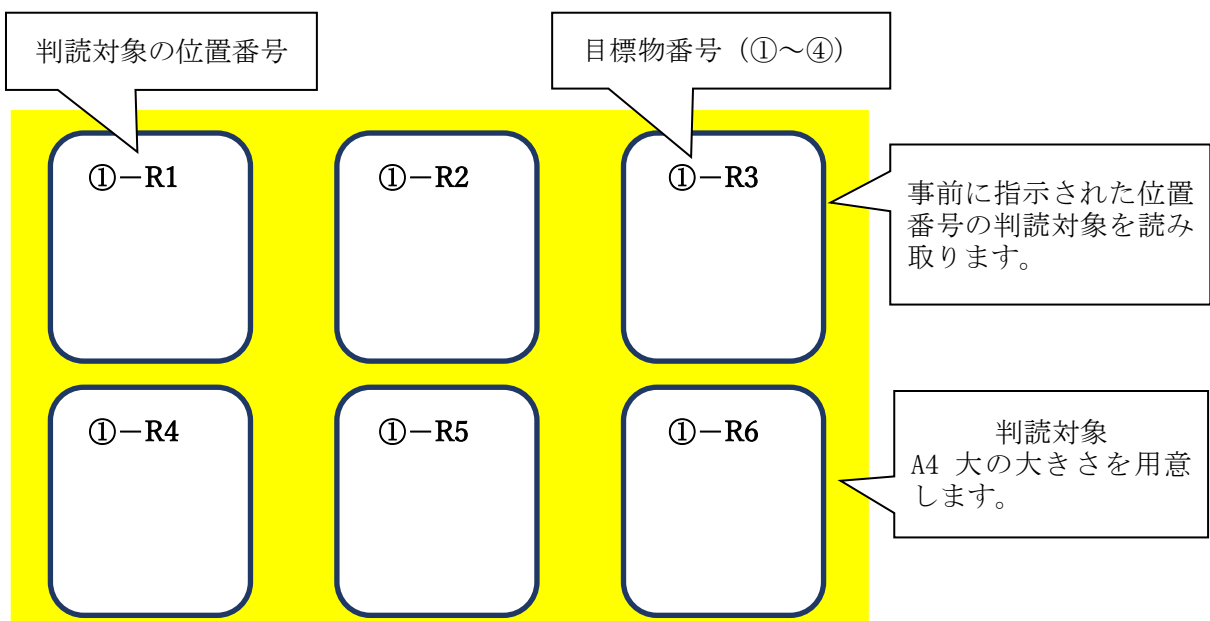


図 4-3-4a 目標物イメージ



目標物 背景板の色	
目標物①	黄色
目標物②	白色
目標物③	赤色
目標物④	緑色

図 4-3-4b 目標物イメージ



図 4-3-5 QR コード読み取りイメージ

(2) ROV 部門 ノーマルタスク得点基準

得点は、判読対象を認識すると加算されます。(表 4-3-2)

表 4-3-2 課題クリアによる得点

目標物番号	得点
①	25 点
②	25 点
③	25 点
④	25 点

(3) ROV 部門 ノーマルタスク競技条件

- 1) スタート地点までは、各チーム地上からの操縦で進んでください。ただし、スタート地点は水際に設置するパイロン位置です。(図 4-3-2)
- 2) 課題は、目標物番号①→②→③→④の順番でクリアして下さい。
- 3) ロボットが競技コースを外れ、AUV 競技に影響があると認められた場合、審判員の判断でダイバーにより筐体を強制的にスタート位置に戻します。
- 4) 操作用テントに入られるのは 3 人までとし、1 競技中の交替は認められません。
- 5) ケーブル調整者は、1 人までとします。ケーブル調整者は、競技中は操作用テントに入ることはできません。
- 6) 操作者は、操作画面及び海を目視して筐体の操縦を行ってください。(図 4-3-1)ただし、ケーブル調整者のみ操作者にヒントを与えることは可とします。
- 7) 判読対象の読み取りは次に示す方法のいずれかで行ってください。

イ ロボットに読み取り機能を実装する。

ロ 【判読に使用できる画面】上に映し出された映像から読み取る。

QR コードを各チームで用意するカメラ付きタブレット PC またはスマートフォン等で画面越しに撮影して認識させてください。(図 4-3-5)

【判読に使用できる画面】

- ・ ロボットのコントローラ上の画面
- ・ 審判用 21.5 型ワイドディスプレイ (画面解像度 1920×1080、HDMI 端子 (タイプ A (メス)) または VGA 端子 (D-Sub15 ピン (メス)))
- ・ 各チームの持ち込んだディスプレイ

4. 3. 2 ROV 部門 知能・計測チャレンジ

1) 趣旨

現在、洋上風力発電設備の構造物や海底ケーブルの点検保守作業に、ROV の活用が検討されています。しかし、実用上の問題として、波や潮流といった外乱がある環境下では、観測対象を安定して見続けられないことがあげられます。そこで、このタスクではハードウェア技術（例えば、スラスト配置とベクトル方向）とソフトウェア技術（PID やロバスト制御等の組み合わせ）を駆使して、より高度な自律的運動制御手法を開発してもらいます。なお、位置と姿勢の保持のために利用する情報に制限はありません。

2) 競技概要

競技フィールドの中央には小型の「洋上風力発電設備」が設置されており、発電設備の直下には「傷」イラストが設置されています。また、海岸から発電設備の間の海底にはケーブルが設置されています。

はじめに、ロボットを海岸から発電設備まで接近させます。この際に、ロボットに海底ケーブルの撮影機能がある場合は、遠隔操作または自律航行にてケーブルに沿って航行させてください。発電設備までは海上または海中を航行して構いません。

次に、カメラで「傷」を捉えたら自律運動制御による観測を開始します。30 秒間安定した観測を行った後、自律制御を解除します。10 秒間の制御停止期間をおいた後、再び自律制御による観測を行います。この動作を 3 回繰り返します。



「×」印の地点に洋上風力発電設備を設置します。

発電設備の直下、深度 0.2～1.0 m 地点に「傷」イラストを設置します。

海岸から「傷」までの距離は 12 m 程度、ケーブルは灰色、太さ 10 mm、または青色、太さ 20 mm を想定しています。

図 「傷」イラストの設置場所と海底ケーブルの設置イメージ

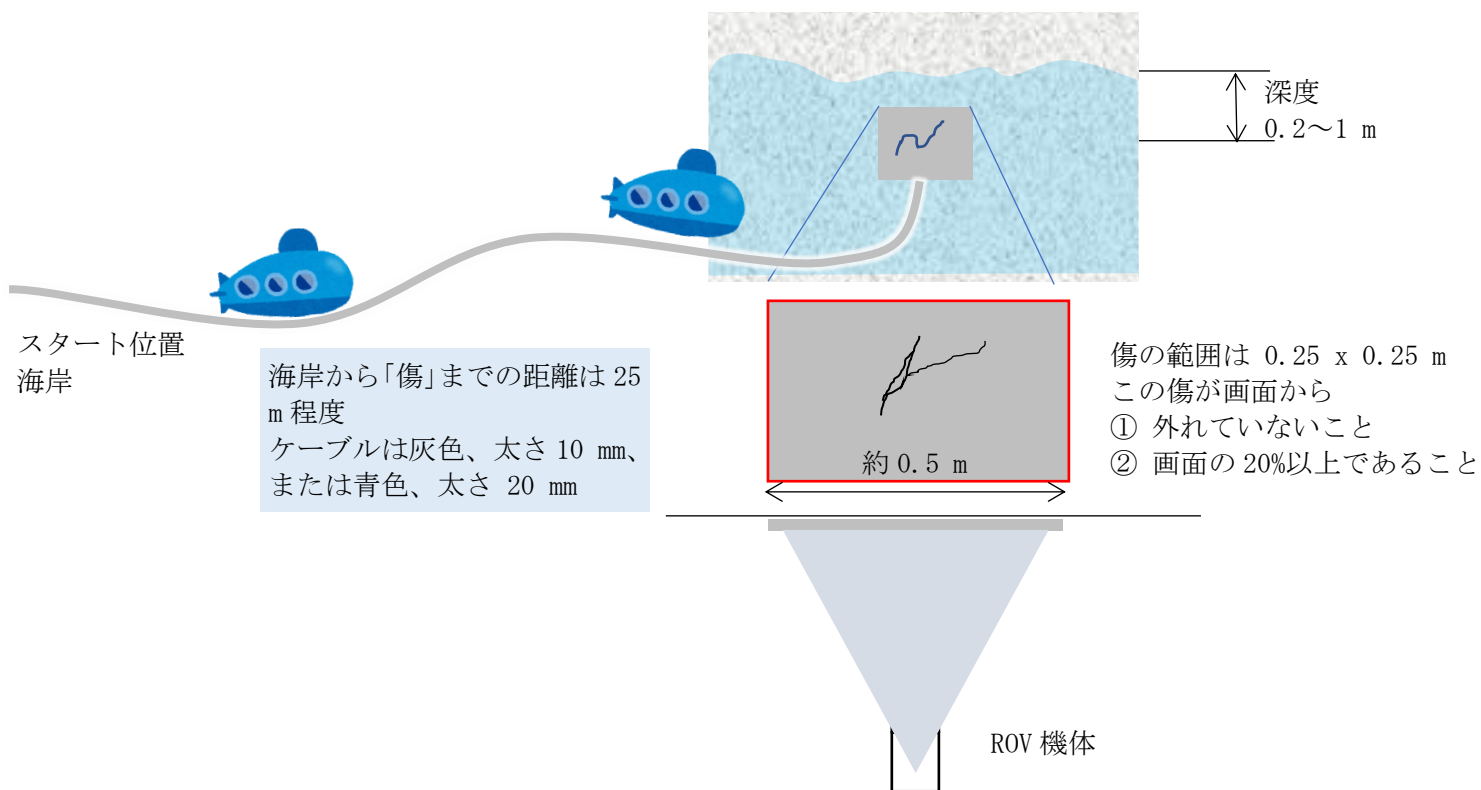


図 4-3-6 「(疑似傷)」の撮影イメージ

3) 得点基準

課題クリアにより、表 4-4-3 の得点となります。撮影した海底ケーブルや「傷」の映像を審査用モニタ (HDMI 端子 (タイプ A、メス) または VGA 端子 (D-Sub15 ピン、メス)) に表示するとともに、録画してください。審査員がモニタ画面を見て、ケーブルに沿った航行、「傷」の撮影範囲や大きさ、安定観測時間を判断します。

表 4-3-3 課題クリアによる得点 (競技点)

課題番号	課題内容	得点
1	ケーブルに沿った航行	20 点
2	30 秒間補足 1 回目	20 点
3	30 秒間補足 2 回目と 3 回目	各 10 点

※ 課題番号 1 については、遠隔操作でも自律航行でも得点は同じとします。また、海岸から発電設備まで航行する中で、常にモニタ画面にケーブルが表示されたことで点数を得られます。

4. 4 フリースタイル部門実機動作

フリースタイル部門では、プレゼンテーション（10分）のうち、5分以内でビデオを制作し、実機動作を提示していただきます。ビデオの制作にあたっては以下を参考としてください。

- 1) ロボットの実機による実演の様子を撮影してください。
- 2) 実機による実演の様子について、コンセプトおよび機能に基づき説明をしてください。
- 3) プレゼンテーション時間10分のうち、ビデオの時間は5分以内としてください。

5. FAQ

Q1 : 会場のテントは、大会側で用意してもらえると理解していいですか？

運営側にて、競技チーム分用意します。

Q2 : 会場でトランシーバを使用した相互連絡は可能でしょうか？

ROV 部門については、海底探査作業をイメージしており、操作者が機体に装備したカメラやセンサ等からの情報を基に対象物を探すことを前提にしています。状況を高い位置から俯瞰する者が位置情報を与える状況は、海底探査作業の趣旨を逸脱するため望ましくないとの判断から、競技中のトランシーバ等の使用を不可としています。

しかしながら、競技が難し過ぎることを考慮し、操作テント前にいるケーブル調整者が自らの視覚で得た情報をもとに操作者に助言することは許可しています。

Q3 : ドローンを製作しており競技の際、飛行を考えていますが、飛行可能でしょうか？

ドローンの飛行は、宜野湾新漁港が人口集中地区となっており国土交通省の許可が必要です。ただし、申請はこちらでなく各競技者側で申請する必要があります。国土交通省のサイトをご参照して、申請してください。

なお、ドローンのアプリケーションによっては飛行範囲が独自に設定されていることがありますので、ご注意ください。

Q4 : AUV 部門のコースの領域枠に沿って設置しているブイの位置は GPS などで運営側からのデータ提供はありますか？

コース領域枠はあくまでも目安となります。そのためブイの位置は GPS 等による測量は行いません。競技前日の練習航行の際に設置されているものをご確認ください。

Q5 : AUV 部門の安全帯は、大会側が用意していただけるのでしょうか？

安全帯は、各チームにてルールに範囲内で用意してください。

Q6 : ROV 部門知能・計測チャレンジで認識する（疑似）傷のサンプル画像についてですが、事前提供の予定はございますか。

web ページにて公開します。

Q7 : AUV タスクのランドマークについてはどのようなものになりますか。

ランドマークとして、ロープでサークルを作り、土嚢袋で押さえて海底に固定する予定です。詳細は 4. 2. 2 AUV 部門 知能・計測チャレンジの 2) 競技概要をご覧ください。

Q8 : ノーマルタスクと知能・計測チャレンジで同一の筐体で参加予定です。出走順については配慮いただけるのでしょうか。

出走順は公平を期すため抽選どおりとなります。抽選結果によっては、連続して競技を行うこととなりますのでご注意ください。

Q9 :ROV 部門における操作卓のサイズを教えてください。

1800 mm×600 mm を予定しております。

Q11 :ROV 部門の操作ケーブルほどの程度の長さを想定すればよろしいでしょうか。

50m程度の長さであれば足够了。

Q12 :大会事務局より貸与いただける機材として、どのようなものがございますか。

簡易テント (2.5m×2.5m) 1 張、長机 (1800×600mmサイズ) 1 台、椅子 2 脚を各チームにお貸しいたします。テント下での作業用として、ブルーシート 1 枚 (1.8m×1.8m 程度) を各チームで準備することをお勧めします。(昨年度までは無償供与しておりましたが、今年度からは必要な場合、各チームでご準備ください。) そのほか、台車を用意いたしますので、ロボットの搬送等で必要なチームは事務局にお申し出ください

Q13 :知能・計測チャレンジ部門の技術レポートは大会当日に持参すればよいのでしょうか。

技術レポートの提出は【11月10日(金)17時】までに、大会事務局あてに提出をお願いいたします。提出先については、追ってご連絡いたします。

6. 主催等

- 1) 主催：沖縄海洋ロボットコンペティション実行委員会
- 2) 共催：沖縄職業能力開発大学校、琉球大学工学部、沖縄工業高等専門学校、九州工業大学 社会ロボット具現化センター、長崎大学、九州職業能力開発大学校、極東建設（株）
- 3) 後援（予定）：宜野湾市、（国研）海洋研究開発機構（国際海洋環境情報センター）、水中無線技術研究会（UWT）、（NPO）日本水中ロボネット
- 4) 協賛：
- 5) 協力：（財）沖縄ITイノベーション戦略センター

7. 実行委員

氏名	所属・職名（所属名五十音順）
武村 史朗	沖縄工業高等専門学校 機械システム工学科 教授
高良 富夫	沖縄職業能力開発大学校 校長
石川 功	沖縄職業能力開発大学校 電子情報技術科 特任教授
大藪 宏幸	沖縄職業能力開発大学校 生産電気システム技術科 能開教授
勝島 潔	沖縄職業能力開発大学校 生産機械システム技術科 能開教授
森川 敏幸	沖縄職業能力開発大学校 生産電子情報システム技術科 能開教授
吉田 弘	国研) 海洋研究開発機構技術開発部 次長 (兼) 地球環境部門北極環境変動総合研究センター 北極観測技術開発グループ グループリーダー
石井 和男	九州工業大学 大学院生命体工学研究科人間知能システム工学専攻教授 (兼) 社会ロボット具現化センター長補佐
西田 祐也	九州工業大学 大学院生命体工学研究科 准教授
岡田 正之	九州職業能力開発大学校 生産電子情報システム技術科 特任教授
近藤 悟	九州職業能力開発大学校 生産電子情報システム技術科 能開教授
寺内 越三	九州職業能力開発大学校 生産電子情報システム技術科 能開教授
上山 淳	極東建設株式会社 マリン開発部長
上田 潤一	島根職業能力開発短期大学校 生産技術科 准教授
佐藤 寛晃	中国職業能力開発大学校 生産電気システム技術科 准教授
山本 郁夫	長崎大学副学長・海洋未来イノベーション機構 教授
森田 孝明	長崎大学 研究開発推進機構 機構長特別補佐
金城 寛	琉球大学 工学部工学科機械工学コース 教授
大城 尚紀	琉球大学 工学部工学科エネルギー環境工学コース 准教授
中園 邦彦	琉球大学 工学部工学科機械工学コース 准教授

8. 事務局

氏名	所属・職名（所属名五十音順）
武村 史朗	沖縄工業高等専門学校 機械システム工学科 教授
吉田 弘	国研) 海洋研究開発機構技術開発部 次長 (兼) 地球環境部門北極環境変動総合研究センター 北極観測技術開発グループ グループリーダー
岡田 正之	九州職業能力開発大学校 生産電子情報システム技術科 特任教授
近藤 悟	九州職業能力開発大学校 生産電子情報システム技術科 能開教授
大城 尚紀	琉球大学 工学部工学科エネルギー環境工学コース 准教授