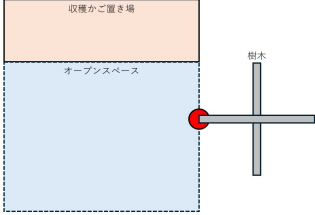
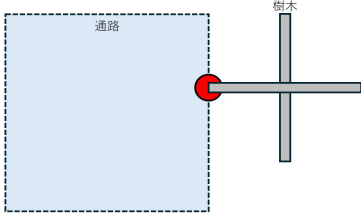
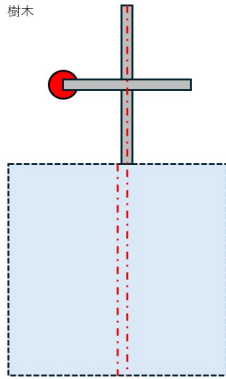


HP公開資料 Q&A （9月10日）

NO.	資料	ページ	質問内容		回答内容
Q1	事前公開課題	7～9	収穫かご置き場、廃棄ボックスのオープンスペースにつきまして、この2つのオブジェクトが有するオープンスペース内に樹木から生るリンゴの一部が被る（添付画像1）可能性はありますか。		樹木のオープンスペースは、事前公開テストプロジェクト7ページに記載の定義に従います。そのため、樹木から生るりんごの一部が、収穫かご置き場または廃棄ボックスのオープンスペース内に被る可能性はありません。
Q2	事前公開課題	7, 11	通路につきまして、通路（600mm x 600mm）に樹木からなるリンゴの一部が被る（添付画像2）可能性はありますか。		樹木から生るリンゴの一部が、通路（600mm × 600mm）内に被る可能性があります。
Q3	事前公開課題	6	樹木につきまして、【基準となる樹木の構成】にある樹木図の状態から、樹木の幹と上下の枝を接続するブラケットの向きが変更されて配置される可能性はありますか。		ブラケットの向きは、【基準となる樹木の構成】に示す樹木図の状態から変更される可能性はありません。

Q4	事前公開課題	7	樹木のオープンスペースにつきまして、樹木中心とオープンスペースの中心がずらされた状態で樹木が配置される（添付画像）可能性はありますか。		オープンスペースは、事前公開テストプロジェクトに記載の「オープンスペースの定義」を満たす範囲で配置されます。樹木中心とオープンスペースの中心が一致しない状態で、樹木が配置される可能性があります。
Q5	事前公開課題	5	収穫かご（納品用収穫かご、廃棄用収穫かご）につきまして、 【仕様】・競技で使用する収穫かごは事前に競技員に提示する必要があります。とありますが、全ての収穫かご（納品用収穫かご、廃棄用収穫かご）をロボットから取り外した状態で提示するという認識で問題ないでしょうか。		収穫かごについては、ロボットから取り外した状態で提示していただく場合があります。
Q6	事前公開課題	14	使用可能機器につきまして、・"超音波センサ"と"360° LiDAR"は他チームとの干渉する可能性があるため、センサの高さは200mm以下とすること。とありますが、新たに追加されたParsec Distance Sensorを含む測距センサ、測域センサもロボット稼働中も含めて、全て200mm以下に配置する必要があるという認識で問題ないでしょうか。		Parsec Distance Sensorを含む測距センサ、測域センサは、ロボット稼働中を含め、全て200mm以下に配置する必要があるという認識で問題ありません。
Q7	事前公開課題	24	りんご対応番号につきまして、記載されている対応番号から番号が入れ替わる可能性はありますか。また、枝が配置されない箇所があった場合の番号はどのようになるのでしょうか。		記載されている対応番号から、番号が入れ替わる可能性はありません。 また、枝が配置されない箇所がある場合も、記載されている対応番号は変更せず、配置されない箇所の番号のみが欠番となります。

Q8			LiDARやPersec Distance Sensor等のClass1レーザーを使用するセンサについて、運搬時の保護を目的とした着脱式カバーを装着する予定です。このカバーの固定方法として、ロボット本体側に磁石を設置することは認められますでしょうか。 なお、当該磁石は競技動作や可動機構には使用せず、運搬時の保護カバー固定のみに使用いたします。		競技動作や可動機構には使用せず、運搬時の保護カバー固定のみに使用する場合でも、ロボット本体側に磁石を設置することは認められません。
Q9			収穫かごを収穫かご置き場に配置するときに使用する治具を持ち込んでも問題ないでしょうか。		収穫かごまたはりんごを配置する際に使用する治具の持ち込みは認めません。
Q10					