RoboCup Japan Open 2022 score sheet for @Home Open Platform League

Raw Score

	Robot Inspection	Carry My Luggage	Receptionist	TidyUp	GPSR	総合得点
SKUBA	100	50	72.5	65	0	287.5
SOBITS	100	450	375	185	27.5	1137.5
Hibikino-Musashi@Home	100	100	210	100	7	517

正規化	
25.3	
100	
45.5	

Normalize

	Robot Inspection	Carry My Luggage	Receptionist	TidyUp	GPSR	総合得点
SKUBA	100	11.1	19.3	35.1	0	165.6
SOBITS	100	100	100	100	100	500
Hibikino-Musashi@Home	100	22.2	56	54.1	25.5	257.7

正規化
33.1
100
51.5

Robot Inspection

SKUBA 最高得点: **100**

Tri	al 1	
Action	Score	Check
メインタスク		
ドアオープンを検出し, アリーナへ 入る	20	~
自律的にアリーナの出口へ移動を 開始する	20	~
TCに接触することなく、TCを避ける /その場で停止する	30	~
緊急停止ボタンを押された際,安全 かつ速やかに停止する	30	~
ペナルティ		
不参加(無断)	-500	
合計(ボーナスタスクを含む)	100	100

Trial 2				
Action	Score	Check		
メインタスク				
ドアオープンを検出し, アリーナへ 入る	20			
自律的にアリーナの出口へ移動を 開始する	20			
TCに接触することなく、TCを避ける ノその場で停止する	30			
緊急停止ボタンを押された際,安全 かつ速やかに停止する	30			
ペナルティ				
不参加(無断)	-500			
合計(ボーナスタスクを含む)	100	0		

SOBITS 最高得点: 100

Trial 1			
Action	Score	Check	
メインタスク			
ドアオープンを検出し、アリーナへ 入る	20	\checkmark	
自律的にアリーナの出口へ移動を 開始する	20	~	
TCに接触することなく、TCを避ける /その場で停止する	30	~	
緊急停止ボタンを押された際,安全 かつ速やかに停止する	30	~	
ペナルティ			
不参加(無断)	-500		
合計(ボーナスタスクを含む)	100	100	

Trial 2			
Action	Score	Check	
メインタスク			
ドアオープンを検出し, アリーナへ 入る	20		
自律的にアリーナの出口へ移動を 開始する	20		
TCに接触することなく、TCを避ける /その場で停止する	30		
緊急停止ボタンを押された際,安全 かつ速やかに停止する	30		
ペナルティ			
不参加(無断)	-500		
合計(ボーナスタスクを含む)	100	0	

Trial 1				
Action	Score	Check		
メインタスク				
ドアオープンを検出し, アリーナへ入 る	20	\checkmark		
自律的にアリーナの出口へ移動を開 始する	20	\checkmark		
TCに接触することなく, TCを避ける /その場で停止する	30	~		
緊急停止ボタンを押された際, 安全 かつ速やかに停止する	30	~		
ペナルティ				
不参加(無断)	-500			
合計(ボーナスタスクを含む)	100	100		

Trial 2			
Action	Score	Check	
メインタスク			
ドアオープンを検出し、アリーナへ入る	20		
自律的にアリーナの出口へ移動を開 始する	20		
TCに接触することなく、TCを避ける /その場で停止する	30		
緊急停止ボタンを押された際,安全 かつ速やかに停止する	30		
ペナルティ			
不参加(無断)	-500		
合計(ボーナスタスクを含む)	100	0	

Carry My Luggage

SKUBA 最高得点: 50

Tri	al 1		
Action	Score	Check	
メインタスク			
バッグをアリーナの外にあるゴール	まで運ぶ		
・オペレータが選択したバッグ の検出	25		Resta
・選択されたバッグの把持	100		
・オペレーターを追従して アリーナの外に出る	50		
・オペレーターを追従して アリーナの外にあるゴールへ 着く	50		
ボーナスタスク			
アリーナへの再入場			
・自律的にアリーナの内に入る	25		
・自律的にスタート地点へ戻る	25		
人混み(3~4人)を回避する	50		
地面にある小さな物体(積み木など) を回避する	50		
見づらい3Dオブジェクト(椅子など) を回避する	50		
開閉式バリア(ガイドポールなど)を 回避する	50		
ペナルティ			
不参加(無断)	-500		
合計(ボーナスタスクを含む)	500	0	

SOBITS 最高得点: 450

Tria	al 1	
Action	Score	Check
メインタスク		
バッグをアリーナの外にあるゴール	まで運ぶ	
・オペレータが選択したバッグ の検出	50	~
・選択されたバッグの把持	100	~
・オペレーターを追従して アリーナの外に出る	50	~
・オペレーターを追従して アリーナの外にあるゴールへ 着く	50	~
ボーナスタスク		
アリーナへの再入場		
・自律的にアリーナの内に入る	25	~
・自律的にスタート地点へ戻る	25	~
人混み(3~4人)を回避する	50	~
地面にある小さな物体(積み木など) を回避する	50	~
見づらい3Dオブジェクト(椅子など) を回避する	50	✓
開閉式バリア(ガイドポールなど)を 回避する	50	
ペナルティ		
不参加(無断)	-500	
合計(ボーナスタスクを含む)	500	450

Tria	al 1	
Action	Score	Check
メインタスク		
バッグをアリーナの外にあるゴールま	で運ぶ	
・オペレータが選択したバッグ の検出	50	
・選択されたバッグの把持	100	
・オペレーターを追従して アリーナの外に出る	50	~
・オペレーターを追従して アリーナの外にあるゴールへ 着く	50	~
ボーナスタスク		
アリーナへの再入場		
・自律的にアリーナの内に入る	25	
・自律的にスタート地点へ戻る	25	
人混み(3~4人)を回避する	50	
地面にある小さな物体(積み木など) を回避する	50	
見づらい3Dオブジェクト(椅子など)を 回避する	50	
開閉式バリア(ガイドポールなど)を回 避する	50	
ペナルティ		
不参加(無断)	-500	
合計(ボーナスタスクを含む)	500	100

Tri	al 2		
Action	Score	Check	
メインタスク			
バッグをアリーナの外にあるゴール	まで運ぶ		
・オペレータが選択したバッグ の検出	50	~	
・選択されたバッグの把持	100		
・オペレーターを追従して アリーナの外に出る	50		Restart
・オペレーターを追従して アリーナの外にあるゴールへ 着く	50		
ボーナスタスク			
アリーナへの再入場			
・自律的にアリーナの内に入る	25		
・自律的にスタート地点へ戻る	25		
人混み(3~4人)を回避する	50		
地面にある小さな物体(積み木など) を回避する	50		
見づらい3Dオブジェクト(椅子など) を回避する	50		
開閉式バリア(ガイドポールなど)を 回避する	50		
ペナルティ			
不参加(無断)	-500		
合計(ボーナスタスクを含む)	500	50	

Tri	al 2	
Action	Score	Check
メインタスク		
バッグをアリーナの外にあるゴール	まで運ぶ	
・オペレータが選択したバッグ の検出	50	~
・選択されたバッグの把持	100	~
・オペレーターを追従して アリーナの外に出る	50	~
・オペレーターを追従して アリーナの外にあるゴールへ 着く	50	✓
ボーナスタスク		
アリーナへの再入場		
・自律的にアリーナの内に入る	25	
・自律的にスタート地点へ戻る	25	
人混み(3~4人)を回避する	50	
地面にある小さな物体(積み木など) を回避する	50	
見づらい3Dオブジェクト(椅子など) を回避する	50	
開閉式バリア(ガイドポールなど)を 回避する	50	
ペナルティ		
不参加(無断)	-500	
合計(ボーナスタスクを含む)	500	250

Tria	ıl 2	
Action	Score	Check
メインタスク		
バッグをアリーナの外にあるゴールま	で運ぶ	
・オペレータが選択したバッグ の検出	50	
・選択されたバッグの把持	100	
・オペレーターを追従して アリーナの外に出る	50	~
・オペレーターを追従して アリーナの外にあるゴールへ 着く	50	✓
ボーナスタスク		
アリーナへの再入場		
・自律的にアリーナの内に入る	25	
・自律的にスタート地点へ戻る	25	
人混み(3~4人)を回避する	50	
地面にある小さな物体(積み木など) を回避する	50	
見づらい3Dオブジェクト(椅子など)を 回避する	50	
開閉式バリア(ガイドポールなど)を回避する	50	
ペナルティ		
不参加(無断)	-500	
合計(ボーナスタスクを含む)	500	100

Receptionist

SKUBA 最高得点: **72.5**

Т	rial 1		
Action	Score	Check	
メインタスク			
1人目のゲストをオーナ(ジョン)に絹	9介する		
・1人目のゲストの名前を紹介 する	12.5	\checkmark	Resta
・1人目のゲストの好きな飲み物を紹介する	25	\checkmark	
・紹介中, 1人目のゲストを 指差す/向く	35	\checkmark	
1人目のゲストに空いている席を案	内する		
・空席を検出する	60		
・空席を指差す/向いて提供 する	65		
2人目のゲストをオーナ(ジョン)に紹	3介する		
・2人目のゲストの名前を紹介 する	25		
・2人目のゲストの好きな飲み物 を紹介する	25		
・紹介中, 2人目のゲストを 指差す/向く	35		
2人目のゲストに空いている席を案	内する		
・空席を検出する	60		
・空席を指差す/向いて提供 する	65		
ボーナスタスク			
最年長の方をソファに座らせる	80		
ペナルティ			
不参加(無断)	-500		
合計(ボーナスタスクを含む)	500	72.5	

SOBITS 最高得点: 375

Tri	al 1	
Action	Score	Check
メインタスク		
1人目のゲストをオーナ(ジョン)に紹っ	介する	
・1人目のゲストの名前を紹介する	25	~
・1人目のゲストの好きな飲み物を紹介する	25	~
・紹介中, 1人目のゲストを 指差す/向く	35	~
1人目のゲストに空いている席を案件	りする	
・空席を検出する	60	✓
・空席を指差す/向いて提供 する	65	~
2人目のゲストをオーナ(ジョン)に紹:	介する	
·2人目のゲストの名前を紹介 する	25	~
・2人目のゲストの好きな飲み物 を紹介する	25	~
・紹介中, 2人目のゲストを 指差す/向く	35	~
2人目のゲストに空いている席を案件	りする	
・空席を検出する	60	
・空席を指差す/向いて提供 する	65	
ボーナスタスク		
最年長の方をソファに座らせる	80	✓
ペナルティ		
不参加(無断)	-500	
合計(ボーナスタスクを含む)	500	375

Tria	al 1		
Action	Score	Check	
メインタスク			
1人目のゲストをオーナ(ジョン)に紹介	する		
・1人目のゲストの名前を紹介する	25	~	
・1人目のゲストの好きな飲み物 を紹介する	25	\checkmark	
・紹介中, 1人目のゲストを 指差す/向く	35	\checkmark	
1人目のゲストに空いている席を案内・	する		
・空席を検出する	30		Restart
・空席を指差す/向いて提供する	65		
2人目のゲストをオーナ(ジョン)に紹介	する		
・2人目のゲストの名前を紹介する	25		
・2人目のゲストの好きな飲み物を紹介する	25		
・紹介中、2人目のゲストを 指差す/向く	35		
2人目のゲストに空いている席を案内・	する		
・空席を検出する	60		
・空席を指差す/向いて提供する	65		
ボーナスタスク			
最年長の方をソファに座らせる	40		Deus Ex Machina
ペナルティ			
不参加(無断)	-500		
合計(ボーナスタスクを含む)	500	85	

Tri	al 2		
Action	Score	Check	
メインタスク			
1人目のゲストをオーナ(ジョン)に紹っ	介する		
・1人目のゲストの名前を紹介 する	12.5		Restar
・1人目のゲストの好きな飲み物 を紹介する	25		
・紹介中, 1人目のゲストを 指差す/向く	35		
1人目のゲストに空いている席を案件	りする		
・空席を検出する	60		
・空席を指差す/向いて提供 する	65		
2人目のゲストをオーナ(ジョン)に紹:	介する		
・2人目のゲストの名前を紹介する	25		
・2人目のゲストの好きな飲み物 を紹介する	25		
・紹介中, 2人目のゲストを 指差す/向く	35		
2人目のゲストに空いている席を案件	りする		
・空席を検出する	60		
・空席を指差す/向いて提供 する	65		
ボーナスタスク			
最年長の方をソファに座らせる	80		
ペナルティ			
不参加(無断)	-500		
合計(ボーナスタスクを含む)	500	0	

Ti	rial 2		
Action	Score	Check	
メインタスク			
1人目のゲストをオーナ(ジョン)に紹	4介する		
・1人目のゲストの名前を紹介 する	12.5	\checkmark	Rest
・1人目のゲストの好きな飲み物を紹介する	25	\checkmark	
・紹介中, 1人目のゲストを 指差す/向く	35	\checkmark	
1人目のゲストに空いている席を案	内する		
・空席を検出する	60	✓	
・空席を指差す/向いて提供 する	65	\checkmark	
2人目のゲストをオーナ(ジョン)に紹	4介する		
・2人目のゲストの名前を紹介 する	25		
・2人目のゲストの好きな飲み物を紹介する	25		
・紹介中, 2人目のゲストを 指差す/向く	35		
2人目のゲストに空いている席を案	内する		
・空席を検出する	60		
・空席を指差す/向いて提供 する	65		
ボーナスタスク			
最年長の方をソファに座らせる	80		
ペナルティ			
不参加(無断)	-500		
合計(ボーナスタスクを含む)	500	197.5	

Trial 2			
Action	Score	Check	
メインタスク			
1人目のゲストをオーナ(ジョン)に紹介	する		
・1人目のゲストの名前を紹介する	25	\checkmark	
・1人目のゲストの好きな飲み物 を紹介する	25	\checkmark	
・紹介中, 1人目のゲストを 指差す/向く	35	~	
1人目のゲストに空いている席を案内	する		
・空席を検出する	60	✓	
・空席を指差す/向いて提供 する	65	~	
2人目のゲストをオーナ(ジョン)に紹介	する		
・2人目のゲストの名前を紹介する	25		
・2人目のゲストの好きな飲み物 を紹介する	25		
・紹介中, 2人目のゲストを 指差す/向く	35		
2人目のゲストに空いている席を案内	する		
・空席を検出する	60		
・空席を指差す/向いて提供 する	65		
ボーナスタスク			
最年長の方をソファに座らせる	40		Deus Ex Machina
ペナルティ			
不参加(無断)	-500		
合計(ボーナスタスクを含む)	500	210	

TidyUp for OPL

SKUBA 最高得点: 65

Trial 1				
Action	Score	Count		
メインタスク (Task 1)				
物体を片付ける				
・物体を把持する (10点/1個)	10	0		
・物体を運搬し、設置・収納 する (10点/1個)	10	0		
・物体を正しい場所に設置・ 収納する (15点/1個)	15	0		
Action	Score	Check		
メインタスク (Task 2)				
障害物に衝突することなくダイニン グルームに入る	30			
物体を提供する				
・棚からフードアイテムを把持 する	30			
・棚から指示されたフード アイテムを把持する	30			
・人に物体を渡す	30			
・手を挙げている人を検出し, 物体を渡す	30			
ペナルティ				
不参加(無断)	-500			
合計(ボーナスタスクを含む)	500	0		

SOBITS 最高得点: 185

Tri	al 1		
Action	Score	Count	
メインタスク (Task 1)			
物体を片付ける			
・物体を把持する (10点/1個)	10	3	Restart×
・物体を運搬し、設置・収納 する (10点/1個)	10	3	
・物体を正しい場所に設置・ 収納する (15点/1個)	15	2	
Action	Score	Check	
メインタスク (Task 2)			
障害物に衝突することなくダイニン グルームに入る	15	~	Restart
物体を提供する			
・棚からフードアイテムを把持 する	30		
・棚から指示されたフード アイテムを把持する	30		
・人に物体を渡す	30		
手を挙げている人を検出し、 物体を渡す	30		
ペナルティ			
不参加(無断)	-500		
合計(ボーナスタスクを含む)	500	105	

Tria	al 1		
Action	Score	Count	
メインタスク (Task 1)			
物体を片付ける			
・物体を把持する (10点/1個)	10	2.5	Restart
・物体を運搬し, 設置・収納 する (10点/1個)	10	0	
・物体を正しい場所に設置・ 収納する (15点/1個)	15	0	
Action	Score	Check	
メインタスク (Task 2)			
障害物に衝突することなくダイニング ルームに入る	15	~	Restart
物体を提供する			
・棚からフードアイテムを把持 する	30	~	
・棚から指示されたフード アイテムを把持する	30	~	
・人に物体を渡す	30		
手を挙げている人を検出し、 物体を渡す	30		
ペナルティ			
不参加(無断)	-500		
合計(ボーナスタスクを含む)	500	100	

Tri	al 2		
Action	Score	Count	
メインタスク (Task 1)			
物体を片付ける			
・物体を把持する (10点/1個)	10	0	Deus Ex Machina
・物体を運搬し、設置・収納 する (10点/1個)	5	2.5	Deus Ex Machina Restart×3
・物体を正しい場所に設置・ 収納する (15点/1個)	7.5	3	Deus Ex Machina
Action	Score	Check	
メインタスク (Task 2)			
障害物に衝突することなくダイニン グルームに入る	30	~	
物体を提供する			
・棚からフードアイテムを把持 する	30		Restart
・棚から指示されたフード アイテムを把持する	30		
・人に物体を渡す	30		
・手を挙げている人を検出し、 物体を渡す	30		
ペナルティ			
不参加(無断)	-500		
合計(ボーナスタスクを含む)	500	65	

Tri	al 2		I
Action	Score	Count	
メインタスク (Task 1)			
物体を片付ける			
・物体を把持する (10点/1個)	10	6	Restart×2
・物体を運搬し、設置・収納 する (10点/1個)	10	5	
・物体を正しい場所に設置・ 収納する (15点/1個)	15	3	
Action	Score	Check	
メインタスク (Task 2)			
障害物に衝突することなくダイニン グルームに入る	30	~	
物体を提供する			
・棚からフードアイテムを把持 する	15		Restart
・棚から指示されたフード アイテムを把持する	30		
・人に物体を渡す	30		
・手を挙げている人を検出し、 物体を渡す	30		
ペナルティ			
不参加(無断)	-500		
合計(ボーナスタスクを含む)	500	185	

Tria	ıl 2		
Action	Score	Count	
メインタスク (Task 1)			
物体を片付ける			
・物体を把持する (10点/1個)	10	1	
・物体を運搬し, 設置・収納 する (10点/1個)	10	1	
・物体を正しい場所に設置・ 収納する (15点/1個)	15	1	
Action	Score	Check	
メインタスク (Task 2)			
障害物に衝突することなくダイニング ルームに入る	15		Restart
物体を提供する			
・棚からフードアイテムを把持 する	30		
・棚から指示されたフード アイテムを把持する	30		
・人に物体を渡す	30		
手を挙げている人を検出し、 物体を渡す	30		
ペナルティ			
不参加(無断)	-500		
合計(ボーナスタスクを含む)	500	35	

General Purpose Service Robot (GPSR)

最高得点: SKUBA 0

Tri	al 1		
Action	Score	Count	
メインタスク			
命令を理解できた	7	0	Category 0 Restart×1
Action	Score	Category	
1回目の命令タスクを実行			
・1つ目の行動(物体の把持など) の場所まで移動する	5	0	
・1つ目の行動(物体の把持など)を遂行する	5	0	
・2つ目の行動(物体の設置など) の場所まで移動する	5	0	
・2つ目の行動(物体の設置など)を遂行する	5	0	
2回目の命令タスクを実行			
・1つ目の行動(物体の把持など) の場所まで移動する	10	0	
・1つ目の行動(物体の把持など)を遂行する	10	0	
・2つ目の行動(物体の設置など) の場所まで移動する	10	0	
・2つ目の行動(物体の設置など)を遂行する	10	0	
3回目の命令タスクを実行			
・1つ目の行動(物体の把持など) の場所まで移動する	20	0	
・1つ目の行動(物体の把持など)を遂行する	20	0	
・2つ目の行動(物体の設置など) の場所まで移動する	20	0	
・2つ目の行動(物体の設置など)を遂行する	20	0	
Action	Score	Check	
全てのコマンドを実行した後アリーナから退出	20		
ペナルティ			
不参加(無断)	-500		
合計(ボーナスタスクを含む)	500	0	

SOBITS

最高得点: 27.5

Tr	ial 1		
Action	Score	Count	
メインタスク			
命令を理解できた	14	0	Category 0 Deus Ex Machina
Action	Score	Category	
1回目の命令タスクを実行			
・1つ目の行動(物体の把持など) の場所まで移動する	5	1	
・1つ目の行動(物体の把持など)を遂行する	5	1	
・2つ目の行動(物体の設置など) の場所まで移動する	5	0	
・2つ目の行動(物体の設置など)を遂行する	5	0	
2回目の命令タスクを実行			
・1つ目の行動(物体の把持など) の場所まで移動する	5	0	
・1つ目の行動(物体の把持など)を遂行する	5	1	
・2つ目の行動(物体の設置など) の場所まで移動する	5	1	
·2つ目の行動(物体の設置など) を遂行する	5	0	
3回目の命令タスクを実行			
・1つ目の行動(物体の把持など) の場所まで移動する	20	0	
・1つ目の行動(物体の把持など)を遂行する	20	0	
・2つ目の行動(物体の設置など) の場所まで移動する	20	0	
・2つ目の行動(物体の設置など)を遂行する	20	0	
Action	Score	Check	
全てのコマンドを実行した後アリーナから退出	20		
ペナルティ			
不参加(無断)	-500		
合計(ボーナスタスクを含む)	500	20	

Hibikino-Musashi@Home 最高得点:

7

Tr	ial 1		
Action	Score	Count	
メインタスク			
命令を理解できた	7	0	Category Restart×
Action	Score	Category	
1回目の命令タスクを実行			
・1つ目の行動(物体の把持など) の場所まで移動する	5	0	
・1つ目の行動(物体の把持など)を遂行する	5	0	
・2つ目の行動(物体の設置など) の場所まで移動する	5	0	
・2つ目の行動(物体の設置など) を遂行する	5	0	
2回目の命令タスクを実行			
・1つ目の行動(物体の把持など) の場所まで移動する	10	0	
・1つ目の行動(物体の把持など)を遂行する	10	0	
・2つ目の行動(物体の設置など) の場所まで移動する	10	0	
・2つ目の行動(物体の設置など) を遂行する	10	0	
3回目の命令タスクを実行			
・1つ目の行動(物体の把持など) の場所まで移動する	20	0	
・1つ目の行動(物体の把持など)を遂行する	20	0	
・2つ目の行動(物体の設置など) の場所まで移動する	20	0	
・2つ目の行動(物体の設置など) を遂行する	20	0	
Action	Score	Check	
全てのコマンドを実行した後アリーナ から退出	20		
ペナルティ			
不参加(無断)	-500		
合計(ボーナスタスクを含む)	500	0	

Tr	ial 2		
Action	Score	Count	
メインタスク			
命令を理解できた	7	0	Category 0 Restart×1
Action	Score	Category	
1回目の命令タスクを実行			
・1つ目の行動(物体の把持など) の場所まで移動する	5	0	
・1つ目の行動(物体の把持など)を遂行する	5	0	
・2つ目の行動(物体の設置など) の場所まで移動する	5	0	
・2つ目の行動(物体の設置など)を遂行する	5	0	
2回目の命令タスクを実行			
・1つ目の行動(物体の把持など) の場所まで移動する	10	0	
・1つ目の行動(物体の把持など)を遂行する	10	0	
・2つ目の行動(物体の設置など) の場所まで移動する	10	0	
・2つ目の行動(物体の設置など)を遂行する	10	0	
3回目の命令タスクを実行			
・1つ目の行動(物体の把持など) の場所まで移動する	20	0	
・1つ目の行動(物体の把持など) を遂行する	20	0	
・2つ目の行動(物体の設置など) の場所まで移動する	20	0	
・2つ目の行動(物体の設置など)を遂行する	20	0	
Action	Score	Check	
全てのコマンドを実行した後アリー ナから退出	20		
ペナルティ			
不参加(無断)	-500		
合計(ボーナスタスクを含む)	500	0	

Tı	ial 2		
Action	Score	Count	
メインタスク			
命令を理解できた	14	0	Category 0 Deus Ex Machin
Action	Score	Category	
1回目の命令タスクを実行			
・1つ目の行動(物体の把持など) の場所まで移動する	2.5	1	Restart
・1つ目の行動(物体の把持など) を遂行する	5	1	
・2つ目の行動(物体の設置など) の場所まで移動する	5	0	
・2つ目の行動(物体の設置など) を遂行する	5	0	
2回目の命令タスクを実行			
・1つ目の行動(物体の把持など) の場所まで移動する	5	1	
・1つ目の行動(物体の把持など) を遂行する	5	1	
・2つ目の行動(物体の設置など) の場所まで移動する	5	1	
・2つ目の行動(物体の設置など) を遂行する	5	1	
3回目の命令タスクを実行			
・1つ目の行動(物体の把持など) の場所まで移動する	20	0	
・1つ目の行動(物体の把持など)を遂行する	20	0	
・2つ目の行動(物体の設置など) の場所まで移動する	20	0	
·2つ目の行動(物体の設置など) を遂行する	20	0	
Action	Score	Check	
全てのコマンドを実行した後アリー ナから退出	20		
ペナルティ			
不参加(無断)	-500		
合計(ボーナスタスクを含む)	500	27.5	

Ti	rial 2		Ì
Action	Score	Count	
メインタスク			
命令を理解できた	7	1	Category Restart×
Action	Score	Category	1
1回目の命令タスクを実行			
・1つ目の行動(物体の把持など) の場所まで移動する	5	0	
・1つ目の行動(物体の把持など)を遂行する	5	0	
・2つ目の行動(物体の設置など) の場所まで移動する	5	0	
・2つ目の行動(物体の設置など) を遂行する	5	0	
2回目の命令タスクを実行			
・1つ目の行動(物体の把持など) の場所まで移動する	10	0	
・1つ目の行動(物体の把持など)を遂行する	10	0	
・2つ目の行動(物体の設置など) の場所まで移動する	10	0	
・2つ目の行動(物体の設置など) を遂行する	10	0	
3回目の命令タスクを実行			
・1つ目の行動(物体の把持など)の場所まで移動する	20	0	
・1つ目の行動(物体の把持など)を遂行する	20	0	
・2つ目の行動(物体の設置など) の場所まで移動する	20	0	
・2つ目の行動(物体の設置など) を遂行する	20	0	
Action	Score	Check	
全てのコマンドを実行した後アリーナ から退出	20		
ペナルティ			
不参加(無断)	-500		
合計(ボーナスタスクを含む)	500	7	