

ロボットNo.	チーム名	人数	実験				自律走行行ったチーム向け				
			内容	目的	具体的に	成果	内容	結果	課題	失敗理由	記録走行
1302	機械制御工学研究室 (芝浦工業大学)		自律走行実験	コースの一部の 完走	橋上など、一部で の自律走行を目 指した	動力部での問題 が発覚した		さくら大橋まで	ハード面の改良		なし
1303	宇都宮プロジェクト		自律走行実験	自律走行の確認	スキャンマッチ ング、走行制御		大清水公園奥の カーブまで	でこぼこ道の自 己位置推定			
1306	横浜国立大学 藤本研究室	5	自律走行実験	第1回実験走行で 取得したデータを 元に構築した地 図で、自律走行 できるかの確認	スタート付近から 大清水公園に入 る前までのコース を自律走行でき るかの実験	1つ目の橋を越え たところでハード ウェアの不調によ り緊急停止	第1探索エリアの 前の橋	ハードウェアの改 善	熱または振動が 原因だと思われる		
1310	群馬大学・ミツバチーム		コース視察 データ取得 マニュアル操作 走行 自律走行実験	①教示経路を辿 る自律走行中 に、探索対象者 を発見したら、そ の前で止まる機 能を確認する ②探索対象者お よび脇の看板が1 日の中でどのよ うに見えるか変 化するかを観察 する	①の事項で、第3 探索エリアの途 中まで走行する ことが出来た。 探索については、 すべてのエリアで 成功することはな かった。データ取 得については、② の事項について行 った。	①の事項で、第3 探索エリアの途 中まで走行する ことが出来た。 探索については、 すべてのエリアで 成功することはな かった。	①の事項で、第3 探索エリアの途 中まで走行する ことが出来た。 探索については、 すべてのエリアで 成功することはな かった。	①の事項で、第4 探索エリアの途 中まで走行する ことが出来た。 探索については、 すべてのエリアで 成功することはな かった。	色だけの探索手 法を取っていた が、色以外の探 索手法の検討が 必要となった。	1日を通して、明 るさが大きく変 わってしまう。	なし

ロボットNo.	チーム名	人数	実験				自律走行行ったチーム向け				
			内容	目的	具体的に	成果	内容	結果	課題	失敗理由	記録走行
1311	法政大学 自律ロボット実験室(ARL)	11	コース視察 データ取得 マニュアル操作 走行	前回の実験走行 で得られなかった データの取得	・低い段差のデータ 取得。 ・GPS情報の取得。	・低い段差のデータ 取得。 ・GPS情報の取得。					
1313	小山高専・弓削商船高専	2	コース視察 データ取得 マニュアル操作 走行 自律走行実験	マップの作成	・マップを作成した。 ・500m自律走行 した。	・マップを作成した。 ・500m自律走行 した。		500m自律走行した。	磁場の見直し		なし
1317	電気通信大学 知能システム学講座	5	コース視察 データ取得 マニュアル操作 走行 自律走行実験	・地図データの収集 ・自律走行テスト	・複数の地図データの 収集 ・自律走行実験	・複数の地図データの 収集を完了した ・自律走行実験は 失敗した。	スタートから50m 程度を走行	スタートから51m 程度を走行	自己位置推定	自己位置推定	なし
1321-01	筑波大学 知能ロボット研究室 卵かけ御飯(る〜ぶ)	6	コース視察 データ取得 マニュアル操作 走行	探索対象の認識 手法の検討	・探索エリアをマ ニュアル走行し、 探索対象にカメラ、 測域センサを向 けてデータ取得、 観察。 ・コース全体をマ ニュアル走行し、 自己位置推定の 確認の為にデータ 取得。						
1324	圭司と愉快的仲間たち2013	4	マニュアル走行	マニュアル走行 による環境情報 取得。	モータドライバ不 良の為走行出来 なかった。				不明		

ロボットNo.	チーム名	人数	実験				自律走行行ったチーム向け					
			内容	目的	具体的に	成果	内容	結果	課題	失敗理由	記録走行	
1326-02	千葉大学知能機械システム研究室 (Cranberry)	3	コース視察 データ取得 自律走行実験	データの取得と自己位置推定の有効性の確認	手押しにてデータの取得。	大清水公園の途中までは自己位置数値は有効。それ以降は失敗。		大清水公園の途中まで走行。			周囲の障害物が少なくなり、失敗。	なし
1329	神奈川工大ロボット・メカトロニクス学科	4	コース視察 データ取得		・手動台車によるスタートエリアから第1探索エリア内までのコースのデータ取得。 ・コースの細かい測量(植木や傾斜など)	・スタートエリアから手動台車を移動させて、直線やカーブ、障害物手前で曲がるなどのログの取得を第1探索エリアまで行う。 ・走行コースの端にある障害物(街路樹の石枠、街灯、花壇等)の高さや幅、さくら大橋の境の段差や傾斜などの細かく目につく所を調べる。	・データ取得では、さくら大橋前のコースの街路樹が原因でGPSの座標が乱れてしまったが、それ以外の場所は一通りのデータを取得できた。 ・その他レーザーレンジに反応しそうな、街路樹の石枠や段差の高さのデータを取ることが出来た。					
1330-01	尾崎研究室チームA (MAUV)	2	コース視察 データ取得 マニュアル操作 走行 自律走行実験	・人を見つけること。 ・完走すること。	各探索エリアで一人ずつ探索対象を見つけることが出来た。	各探索エリアで一人ずつ探索対象を見つけることが出来た。		完走		人探索の精度の向上		完走
1330-02	尾崎研究室チームB (ARIM)	2	コース視察 データ取得 自律走行実験	探索対象のデータ取得	・探索対象の画像取得 ・探索エリア内の走行経路データの取得 ・自律走行		探索エリア内における自律走行			縁石の検出		

ロボットNo.	チーム名	人数	実験				自律走行行ったチーム向け				
			内容	目的	具体的に	成果	内容	結果	課題	失敗理由	記録走行
1332	千葉工業大学 林原研究室ガンマ	3	コース視察 データ取得 マニュアル操作 走行 自律走行実験	・マニュアル操作によるマップデータ取得 ・センサ、マップデータによる自律走行	マニュアル操作にてセンサとオドメトリデータを取得し、データをもとに自律走行の実験を行った。	第1探索エリアまで自律走行した。	・センサ、マップデータによる自律走行	第1エリアまで自律走行した。	・走度が遅い。 ・画像による探索は未実装である。		なし
1334	チームデジタルヒューマン	7	コース視察 データ取得 マニュアル操作 走行	前回の実験で作成した地図を用いた位置認識	・位置認識の精度検討のためのデータ取得 ・走行可能領域全体をカバーする走行データの取得 ・対象者のデータ取得	計約1TBのデータを取得した。					
1335	明星大学	3	コース視察	他チームの実験の視察・コース視察	他チームのロボット走行を視察し、コースの把握と実験走行させた時のイメージを沸かす。	人通りの多さや障害物の場所等を知る事が出来た。					
1337	東京高専ロボティクス連携チーム	6	マニュアル走行	各種センサの確認(GPS、慣性センサ、LRF、オドメトリ)	・オドメトリと慣性センサ(ジャイロ)による自己位置把握はまだまだ。 ・地図作成、ランドマーク等が不適合でマッチングが疑わしい。						
1338	成蹊大学 制御工学研究室	6	コース視察 データ取得 マニュアル操作 走行 自律走行実験	・マッチングのロバスト性の確認 ・第1探索エリアまでの到達	①実験走行(橋まで) ②前回は失敗した箇所の実験走行(スタート付近のスロープ直後) ③データ取得	第1探索エリアまで自律走行した。		第1探索エリアまで自律走行した。	人の探索		なし

ロボットNo.	チーム名	人数	実験				自律走行行ったチーム向け				
			内容	目的	具体的に	成果	内容	結果	課題	失敗理由	記録走行
1339	大阪大学 コマツ共同研究講座 UGVチーム	1	コース視察	コースの下見、写真撮影	コースの下見及び写真撮影を行う。	ロボットに必要な走行性能、環境確認性能を設定する手がかりを得た。					
1341	実吉研究室画像チーム	7	コース視察 データ取得	マップ用の画像の取得及びマップマッチング用の画像の取得。	・ロボット搭載のステレオカメラによる左右画像の取得(コース2周) ・マップ作成用ステレオカメラによる左右画像の取得(カメラの角度を変えて計2周)						
1342	東北大学 田所研究室	4	コース視察 データ取得 マニュアル操作 走行	安全に走行することが可能なロボットの制作。	経路の複数回の走行を行い、ログデータの取得ができ、走行時の問題点を発見できた。	ログデータの取得及び、走行時の問題点を発見できた。					
1343	つくろぼ	4	コース視察 データ取得	データログの取得	URGとカメラを台車につみ、人の手で押す。						
1344	北京大学POSSチーム	3	コース視察 データ取得 マニュアル操作 走行	データの取得、コースの視察	数周コースを走行し、データを取得できた。	数周コースを走行し、データを取得できた。					