			実験				自律走行行ったチーム向け				
ロボットNo.	チーム名	人数	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）	5		・自律走行の確認 ・探索対象の検出	・自律走行の確認 ・画像、およびレーザ距離計による探索対象の検出	・自律走行…ほぼ全域で走行 ・探索対象検出…レーザ距離計にて成功	記録走行に参加	ゴール手前20m地点まで走行	回避ロジックの改善	受動輪の段差乗り上げ	約1270m走行
1303	宇都宮プロジェクト	2	自律走行	探索対象を検知して接近する	1. 探索対象の検知 2. 探索対象への接近 3. 物体回避	1.ほぼ全ての探索対象を検知できた。 2.接近することは出来たが、その後の再発進時に周辺物体に接触した。 3. 探索行動以外ではほぼ全ての路上物体の回避に成功した。	全コース探索行動	第2探索エリアの最初の探索対象まで	対象に対する停止位置から再発進可能な位置に停止すること	再発進時に物体に接触した	
1306	横浜国立大学藤本研究室	5	コース視察 データ取得 自律走行	スタートからゴールまでのデータ取得（特に第3エリア）、自律走行実験	スタートからゴールまでのスキャン（lrf）データの取得＋SLAM	第3探索エリアのずれが大きい	構築したグローバルマップを利用してどこまで走れるかの確認	つくばチャレンジ2012で利用したエレベーターを越えたところまで。	ハードウェア、グローバルマップの改良	PCの電源が突然落ちたため（CPUの熱暴走）	

			実験				自律走行行ったチーム向け				
ロボットNo.	チーム名	人数	内容	目的	具体的に	成果	内容	結果	課題	失敗理由	記録走行
1310	群馬大学・ミツバチーム	6		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。探索対象者、および、脇の看板が1日の中で、どのような見え方が変化するかを観察する。	・教示走行実験 地図構築 ・自律走行実験 一部/全区間での自律走行の確認。画像、およびLRFによる探索対象の検出。	1日を通して探索対象を3回検出に成功した。色補正のためのデータを取得	人探索を含めた自律走行。 区間毎/全区間	第2探索エリアの途中	探索ルーチンの改良	探索走行の語検出が多かった	630m 第1探索エリアで1人探索成功。
1311	法政大学自律ロボット研究室	14	コース視察 データ取得 マニュアル走行 自律走行		人物探索（自律走行）データ取得	第1探索エリアで探索対象を発見できた。					
1314	芝浦工業大学マイクロメカトロニクス研究室	5	コース視察 データ取得 マニュアル走行		ロボットを手動およびコントローラを使用したマニュアル走行を行い、データを取得する	GPS、ホイールオドメトリ、LRF、カメラのデータを取得できた。今後、得られたデータを用いて自律走行を目指す。					

			実験				自律走行行ったチーム向け				
ロボットNo.	チーム名	人数	内容	目的	具体的に	成果	内容	結果	課題	失敗理由	記録走行
1316	Project C.G.S.	2	コース視察 データ取得	・探索経路の検討 ・他チーム視察	・コース周りの写真撮影 ・他チームと議論	・おおよその探索ルートの決定 ・他チームの状況を知ることが出来た。					
1317	電気通信大学知能システム学講座	4	コース視察 データ取得 マニュアル走行 自律走行	・自律走行の確認 ・人物探し	・自律走行 走行しながらの地図作成。人物探索データの取得。	・自律走行成功 ・地図作成成功 ・人物探索データ取得完了	教示通りの走行	動的障害物の回避以外は全経路走行	動的障害物の回避	動的障害物の速度等を考慮した回避を行えない	第3探索エリアへ向かう途中にほかのロボットと接触寸前まで接近
1320	筑波大学知能ロボット研究室 robolin.jp	8	コース視察 データ取得 マニュアル走行	・ロボットをリモコン操作でコースを周回させ動作確認を行った ・URG、ステレオカメラのデータを収集する	1. ロボットをリモコン操作でコースを周回させ動作を確認した 2. URG、ステレオカメラのデータを収集した	1. ロボットの動作確認と課題の発見が出来た 2. 路面のテクスチャ確認、人間検出に有用なデータを取得できた					

			実験				自律走行行ったチーム向け				
ロボットNo.	チーム名	人数	内容	目的	具体的に	成果	内容	結果	課題	失敗理由	記録走行
1321	筑波大学知能ロボット研究室 卵かけご飯（る～ぷ）	5	コース視察 データ取得 マニュアル走行 自律走行		・自律走行実験 ・探索対象のカメラ画像の取得	・自律走行実験概ね予想通りの結果 ・探索対象のカメラ画像の取得手法検討の為のデータ取得	スタート地点から走行	大清水公園内まで走行	ランドマークが少ないエリアの自己位置推定	少ないランドマーク	
1324	圭司と愉快な仲間たち2013（東北大学）	4	コース視察 データ取得 マニュアル走行 自律走行		指定経路の自律走行	ある程度のWaypoint Navigationは成功したが、長距離走行にはまだ多くの問題がある	オドメトリ＋GPS、方位計を用いた位置修正	長い直線が十分に走行できなかった		方位計による修正ミス。Gyroのドリフト問題等によるコースアウト	
1330-01	尾崎研究室チームA（宇都宮大学）	2	コース視察 データ取得 マニュアル走行 自律走行	安定した自律走行の実現、人探索を成功させる	・データ取り ・自律走行 ・人探索	リアルワールドの難しさが良くわかった。	人探索および自律走行	・第3探索エリア（1487m） ・発見人数0人	自己位置推定および人探索のロバスト化	位置推定の失敗。カメラに関するパラメータ調整の不足	自律走行失敗 ・発見人数0人 ・走行距離1487m

			実験				自律走行行ったチーム向け				
ロボットNo.	チーム名	人数	内容	目的	具体的に	成果	内容	結果	課題	失敗理由	記録走行
1330-02	尾崎研究室チームB（宇都宮大学）	2	コース視察 データ取得 自律走行	人検出が可能かチェック	人検出法が街中で使えるかチェック	人を検出出来る時と出来ない時があった（誤検出あり）	人検出と組み合わせた自律走行	人検出中に自己位置推定が失敗するときがある。	人検出中の自己位置推定が失敗する原因の追究	経路から大きく離れ過ぎた	953m 探索対象2人発見
1334	チームデジタルヒューマン（産総研）	7	マニュアル走行 自律走行	作成した地図を用いて自律移動の確認実験を行う。障害物発見および対象発見用に新たに…（この後記載なし）	1. 事前に設定した経由点を順番に辿る自律走行の動作確認 2. 設定した走行可能領域、経由点の確認 3. 対象候補発見ソフトウェアの動作確認 4. 対象および対象でない人や他のロボットのデータ取得	1. O.K 2. 修正点をリストアップ 3. 4. データを取得	事前に作成したグローバルな地図を用いて経由点列を与え、自己位置認識した結果から近傍の経由点への障害物を避けた経路計画を逐次行い、周りの環境や経路とのかい離状態から車輪の制御を行う。	ほぼ一回りして来た。途中、他のロボットとのすれ違いにおいて一時停止した。	障害物のロバストな発見、対象の候補点の発見、対象の確認、探索アルゴリズムの作成など。	坂道での加速度が適切でない、計画アルゴリズムと制御アルゴリズムの統合が不十分	
1337	東京高専ロボティクス連携チーム	4	コース視察 データ取得 マニュアル走行	使用する可能性のあるセンサ全てのデータ取り（マニュアル走行）	フル装備でマニュアル走行を行う。トータル2周実施。 （使用センサ：電子コンパス、慣性センサ、車輪オドメトリ、LRF）	一通りのログが取得できた。そのデータの解析を予定。（それとは別に、WEBカメラの顔認識有効距離の確認）					

			実験				自律走行行ったチーム向け				
ロボットNo.	チーム名	人数	内容	目的	具体的に	成果	内容	結果	課題	失敗理由	記録走行
1338	成蹊大学　制御工学研究室	4	コース視察 データ取得 マニュアル走行 自律走行		第3探索エリアまでの走行。探索対象のデータ取得。	第3探索エリアまで走行	第1探索エリアまで自律走行。第1～第3探索エリアまでを走行	第3探索エリアまで	ゴールまでの自律走行	データ不足（マッチング）	
1339	大阪大学 コマツ共同研究講座 UGVチーム	4	コース視察 データ取得 マニュアル走行		1. マニュアル走行により自律走行の為のGPS、IMV画像、LRF等のデータを取得した。 2. 開発中の各種ソフトウェアの動作チェックを行った。	開発中の自己位置同定法ソフトウェアが概ね正常に動作することを確認した。					
1341	実吉研究室画像チーム	6	自律走行	自律走行のテスト	陸橋までの地図を用意して、マップマッチングを行った	ミスコースを手で修正しながら用意したコースの最後まで走行することが出来た。	ステレオカメラで取得した立体物情報と事前に用意したマップと比較しながら自律走行を行った	走行するにしたがって、自己位置がずれ、角を曲がるタイミングが遅くなり、何度かミスコースした。その度にロボットを正しい位置に動かして最後まで走ることが出来た。	ビジュアルオドメトリ部分の動作確認	目標点が少なくなった時に働くビジュアルオドメトリが上手く動作しなかった可能性がある。	

			実験				自律走行行ったチーム向け				
ロボットNo.	チーム名	人数	内容	目的	具体的に	成果	内容	結果	課題	失敗理由	記録走行
1342	東北大学田所研究室	3	コース視察 データ取得 マニュアル走行		・各種ログデータ取得 ・waypointの決定	ログデータを取得した。 課題の確認を行った。					
1343	つくろぼ	4	コース視察 データ取得 マニュアル走行 自律走行	・点字ブロックをトレース出来るか ・目の前に人がいれば止まるか ・レーザー測式センサのデータ取得	・点字ブロックのトレース ・レーザー測式センサによって目の前に人が入れば停止する	・成功 ・成功	点字ブロックのトレース	第1探索エリアまで走った	対象者の発見	第1探索エリアまでしか準備していなかった	レーザー測式センサのデータ取得