

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)	5		・自律走行 ・探索対象の検出	・自律走行の確認 ・画像、およびレーザー距離計による探索対象の検出	・自律走行…記録走行に参加 ・探索対象検出…レーザー距離計による検出。探索に時間が掛かることが課題	記録会への参加	スロープ付近で停止	障害物回避	走行コースの走行に時間をかけ過ぎた為	794.6m
1303	宇都宮プロジェクト	2	自律走行		探索対象の検知、停止、再発進	対象に対して再発進可能な位置で停止出来た	スタートから対象を探索しながらゴールまで	1. スタートから第1エリアで中断 2. 第1エリアから大清水公園で中断 3. 大清水公園からゴール	システムエラーの対応(プログラムがフリーズした)	雨による誤検知(雨粒を物体と認識)	
1304	芝浦工業大学 HRI研究室	4	コース視察 データ取得		・探索対象の特徴を取得 ・動画撮影	人物探索のプログラムのテストをする際に使用する動画が取得できた					
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	・自律走行の確認 ・データ取得			事前に構築したグローバルマップを利用して、設定した経由点通りに走行できるのかの確認	ゴール手前	・障害物回避 ・人探索	実験する日によって環境(テントの位置等)が変わってしまう為	
1310	群馬大学・ミツパチーム	4	マニュアル走行 自律走行	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、どのように見え方が変化するか観察する	・教示走行実験地図構築 ・自律走行実験一部/およびLRFによる探索対象の検出	上向きLRFの雨除けがなく、障害物として検出される事が確認できた。人物発見後の処理を変更し、安定して近づける様になったが、誤検出がまだ多いことがわかった。	人探索を含めた自律走行 区間毎/全区間	第3探索エリア手前のスロープまで	・人探索のときの誤検出の低減 ・LRFの雨除け	ハード的不具合のよう。まだ不明	1736m走行。 第1探索エリア、 第2探索エリア2箇所探索成功

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
1313	小山高専・弓削商船高専		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 ・人の探索	・自律走行は 1000mまで走行 した ・人探索はだめ だった	スタートからゴール までの走行	1000m	・人の探索 ・磁ナビとスキャン マッチングのバ ランス	・プログラムがま だ甘い	1300m
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 マニュアル走行 自律走行	経路離脱ラストと 障害物回避のプ ログラムのチェッ ク	・経路離脱テスト ・人探しテスト(色 抽出のテスト) ・地図の作成(探 索用)	経路離脱は出来 たが、人探しのテ ストで色が上手く 抽出できなかった	人物探索以外の 自己位置と障害 物回避のチェック	障害物回避があ まり良くなく、自律 走行に時間が掛 かってしまった	障害物回避の時 の速度と回避の 仕方が問題な かった	特になし	完走したが人は 見つけられてい ない
1318	新潟県立長岡工業高等学校OB	2	マニュアル走行	データ(エンコー ダ、コンパス)の 再取得(前回 データに不備が あったため)	マニュアル操作 走行によるデータ 取得	データ取得終了					
1321-01	筑波大学知能ロボット研究室卵かけご飯 (る〜ぶ)	5	コース視察 データ取得 マニュアル走行 自律走行		探索対象認識の 為のデータ収集		探索対象認識は 行わず、走行の み	途中で自己位置 推定に失敗		・ロボットのパラ メータ調整 ・地図データの確 認	
1323	明治大学MORIOKA LAB	7	コース視察 データ取得 マニュアル走行	コースの視察 地図の作成	地図作成	実験データ取得					

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
1324	圭司と愉快的仲間たち2013 (東北大学)	4	自律走行	壁沿い走行の確認	建物や植物を利用した壁沿い走行	壁に沿って走行できた	GPSベースの自律走行と壁沿い走行	橋の手前で終了	姿勢の補正	地磁気による磁気補正に失敗	
1326-01	千葉大学知能機械システム研究室 (CIMS～逢～)	4	コース視察 データ取得 自律走行	人検出	1. データ取得 2. 人検出ありの自律走行 3. 人検出なしの自律走行	2. 第1エリアで1人検出したが復帰せず 3. 走破	人検出ありとなしのモードにて走行	・人検出なしでは走破 ・人検出しようとしたが、人発見後に復帰できず	人検出した後に正しく復帰するようにプログラム変更	人検出モードから走行モードに復帰できなかった為	
1326-02	千葉大学知能機械システム研究室 (Cranberry)	2	マニュアル走行 自律走行実験	自己位置推定の精度と人物検出	1. 自己位置推定 2. 人物検出	1. 時々、失敗する 2. 検出できないときがある	1. 自己位置推定 2. 人物検出	障害物に接触したが最後まで走行できた	人物以外も検出してしまふ	センサの不足	
1327	防衛大学校滝田研究室	8	自律走行	探索対象の発見 自律走行	スタート位置からゴールまで課題を全て遂行(自律走行、対象発見)	スタート後、橋手前の点字ブロック通過時にUSB接続切断により走行不能が2回あった。全コース走行課題達成2回。	全課題の遂行	センサ通信以上によるリタイヤ2回。課題達成(完走&全員発見)2回。	システム信頼性の改善(老朽化)	配線の取り回しコネクタの老朽化	走行中センサ接続不良でリタイヤスタートから5分、212m。
1328	大阪工業大学 情報科学部チーム	2	自律走行		自律走行	第2エリア通過	自律走行	第2エリア通過	雨、人物	通信の断絶、路面	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
1330-01	宇都宮大学尾崎研究室チームA	2			<ul style="list-style-type: none"> <li>データ取り</li> <li>自律走行</li> <li>記録走行</li> </ul>		データを取ってすぐ自律走行	第3探索エリア手前のスロープまで	地図構築	地図構築が上手くいってなかった	3人発見
1330-02	宇都宮大学尾崎研究室チームB	3			<ul style="list-style-type: none"> <li>データ取り</li> <li>自律走行</li> <li>人検出</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>人検出できたが、誤検出もあり</li> </ul>	人検出しながら自律走行	第2エリア	走行方法の検討	自己位置失敗(急旋回したため)	完走(人検出3人見つけた)
1336	Team T WAVE SPIRIT	4	コース視察 データ取得		コースの確認とデータ取得	コース全てを周り、Waypointの元データを入手した。自己位置しづらい場所を確認した。					
1337	東京高専ロボティクス連携チーム	4	マニュアル走行		<ul style="list-style-type: none"> <li>ジャイロ、オドメトリ、GPS、電子コンパス総合での自己位置推定</li> <li>オクトマップ</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>橋の上以外は何とかなりそうな目処を得た。</li> <li>大清水公園での作成ラストはO.K.これをマッチングできるのかが未確定。</li> </ul>					
1338	成蹊大学制御工学研究室	3	自律走行		第1探索エリア～ゴールまで区間毎に自律走行	第1～第3探索エリアまでは自律走行成功	スタート～第1探索エリア 第1～第3探索エリア 第3探索エリア～ゴール	スタート～第1探索エリア 第1～第3探索エリア 成功	<ul style="list-style-type: none"> <li>第3探索エリアゴール</li> <li>マップの切り替え</li> </ul>	logデータから今後検証。恐らくマッチングが影響。	

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	4			<ul style="list-style-type: none"> <li>・カメラ等センサのパラメータ調整</li> <li>・GPS、カメラを用いた自律走行</li> </ul>	曇り時の画像処理のパラメータ設定を認識した。	GPS、IMU、カメラを用い、手動走行と切り替えながら実験を行った	スタートからスロープに入った部分	GPSベースのナビゲーションとカメラベースのナビゲーションの切り替えなど。カメラパラメータの設定のロバスト化。	GPS信号が不安定になった。雨天により実験を中止した。	
1341	実吉研究画像チーム	5	自律走行	前回同様橋の手前まで走行することを目標とした。	カメラの補正校正の修正、目標点やマップの修正を行い、前回走行距離がおかしかったことを修正した。	正確な距離が計算できるようになり、走行結果が改善できることが期待できた。	橋の手前までのマップを書き込んで自律走行を行った。	スタート直前までは正常なログを出力していたが、スタート直前にログ出力がなくなり、スタートすることが出来なかった。	雨に対する対策を立てる。今回実験できなかった走行実験は大学で行う。	恐らく雨粒が回路に侵入したことで以上動作を起こしたことが原因。	