

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	
1301	天野研究室(早稲田大学)	3	コース視察 データ取得 マニュアル走行	地図作成データ 取得、経路確認	マニュアル操作 によりコースを走 行、地図作成用 に取り付けたレー ザーカメラでデー タを取得。×2回 実施。	データ取得成功						
1302	芝浦工業大学機械制御工学研究室	3	マニュアル走行 自律走行		第2探索エリアで 走行しながら、探 索対象を発見す る	発見後のコース 復帰が出来な かった	探索を行わず、 コース走行のみ を行う	第1探索エリア出 口付近(465m)	障害物回避、マッ プマッチング	地図を以前のも ので代用したの で、走行中に自 己位置推定がお かしくなった	465m	
1303	宇都宮プロジェクト	2	自律走行		対象人物の探索 自律走行で完走 する	第2探索エリアま で、1人1000m		1000m	人探索の動作、 現状、画像外の 人物は見つけら れない	システムトラブル	750m	
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 ・カメラによるコー ス画像の取得			・WPIに沿ってゴー ルまで走行でき るかの確認	・ゴールまで	・障害物回避	LRFが上向きに 傾いてしまい、茂 みのデータを取 得できなかった為	第3探索エリアの 途中まで (1.14km)	
1308	早稲田大学マイクロマウスクラブ	7	コース視察 データ取得 マニュアル走行	データ取得	マニュアル走行 によるセンサデー タ取得、カメラ画 像の取得	取得できたが、解 析はまだ出来て ない						

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
1310	群馬大学・ミツパチーム	5	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 ・探索時の誤検出低減を図ること	■自律走行実験一部／全区間での自律走行の確認画像、及びLRFによる探索対象の検出	・前回に比べ、人探索の誤検出は減少したが、それでも絶対数は多かった。	人探索を含めた自律走行区間毎／全区間	第2探索エリア終わり付近	・教示走行時には無かった障害物の回避(大きな回避動作が出来る様にする) ・回避動作からの戻る動作	・障害物回避のアルゴリズム	1334m走行。第2探索エリアまで3人の探索成功
1311	法政大学自律ロボット実験(ARL)	8	コース視察 データ取得 マニュアル走行 自律走行	人物探索の準備を行った	・エリア内で人物探索 ・その他のエリアで実験走行	エリア内で人を見つけることが可能になった	人物探索を含めた走行	第2探索エリア手前	・マッピングの不 完全を直す ・段差の対応	実験の不十分	
1315	金沢工業大学 夢工房 自律走行プロジェクト	3	コース視察 データ取得 マニュアル走行 自律走行	ログデータの取得	・マニュアル操作走行によるログ取得 ・ログデータを使用した自律走行実験	第1探索エリア地点、350mまでログデータの取得、及び自律走行	ログデータを使用してコースデータを作成。少しずつ修正し走行させた。	第1探索エリアの350m地点まで自律走行に成功	・350m地点まで安定的に走行させる ・350m以降のコースデータの作成	GPSの補正データがオドメトリのデータに大きな影響を与えてしまった	
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	カメラによる探索対象取得	探索エリア内に設定したいくつかの停止点からのカメラを用いて探索対象を発見する	候補をいくつか取得できることを確認した					
1318	新潟県立長岡工業高等学校OB	2	マニュアル走行 自律走行	・オドメトリ値の確認 ・オドメトリ値による自律走行	1. マニュアル操作によるオドメトリ値の確認 2. オドメトリ値による自律走行	1. オドメトリ値確認成功 2. カビオ出口までの自律走行	オドメトリ値による自律走行	カビオ出口まで	障害物回避	障害物回避が出来なかった	

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
1321-01	筑波大学知能ロボット研究室卵かけ御飯(る〜ぶ)	5			・自律走行 ・探索対象認識の為のデータ取り	ゴール手前までの自律走行が出来た	認識はなしの自律走行	ゴール手前まで走行	探索対象の認識	有効なランドマークがない	
1323	明治大学 MORIOKA LAB.	4	コース視察 データ取得 マニュアル走行 自律走行	地図作成、自律走行	・コースのデータ取得 ・地図作成 ・自律走行	スタートから橋の手前までの自律走行	作成した地図上での自律走行(自己位置推定)	橋の手前	低い位置の障害物の回避	センサの設置位置が良くなかった	
1324	圭司と愉快的仲間たち2013(東北大学)	2	コース視察 データ取得 マニュアル走行 自律走行	自律走行を全課程にて出来る様にする	1. GPS、地磁気を使った走行 2. PSDセンサ、TOP-URGを使った階段の走破 3. 3次元環境取得	1. 下記参照 2. 無事に走破出来た 3. 主にGPS地磁気を使って走れるなかった地所の環境を取得した	GPS、地磁気を使用して走った	ライトオン手前の橋の向こう側は走る事が出来た。	他の走れなかった地所の走破プログラムを考える	GPS、地磁気の値が上手く取得できない	
1326-01	千葉大学知能機械システム研究室(CIMS〜逢〜)	2	コース視察 データ取得 自律走行	自律走行実験	1. 自律走行実験 2. 記録走行 3. データ取得	1. PCのフリーズ、完走できず 2. カラーコーンを避けきれず、完走できず 3. 取得	人検知しながらの走行	人を見つけたが、1.5m以内まで近づけなかった	人検出と人への接近	看板を検出し、近づこうとしたが、人の足に近づきすぎて、人から離れたため	走行距離:956m 検出人数:0人
1326-02	千葉大学知能機械システム研究室(Cranberry)	2	コース視察 データ取得 自律走行	地図作成と自律走行	・ロボットを手押しでログを作成し、地図を作成。 ・作成した地図に基づく自律走行	・2回目で地図を作成出来た。 ・第3探索エリアで位置推定が失敗した	探索しながら走行する	第3探索エリアまで	位置推定をミスした時の対処	枝やどんぐりを踏んで、車輪が空転し、位置誤差となった。	1〜3人目まで発見。第3探索エリアで芝生に入って終了。 総走行距離1722m

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
1327	防衛大学滝田研究室	6			全行程走行 探索対象発見	1回目:走行、4人発見 2回目:センサトラブル、リタイア、4人発見 3回目(記録走行):リタイア、3人発見(再スタート後発見)	全対象の探索 全行程走行	1回目は壁の近くに座っていた対象を発見できず、2、3回目はホテルオークラ前の対象を2回とも発見できなかった。2、3回目ともに第3探索エリアでオドメトリ障害	センサの信頼性改善	ハード、ソフトの両面の見直しが必要	3人発見、第3エリア中程リタイア、再スタート後1名発見
1328	大阪工業大学情報科学部	2	自律走行	ロボットとの接触エラーからの自動復帰	自律走行	1224mの自律走行	探索なし、走行のみ	1224m、第3エリア後半	GPSによる位置推定	プログラムの不備	1224m、第3探索エリア後半
1330-01	宇都宮大学尾崎研究室チームA (MAUV)	2	コース視察 データ取得 マニュアル走行 自律走行		・データ取り ・自律走行 ・人探索	4/5人発見して完走	探索込の自律走行	第3探索エリア(トイレの前くらい)	人探索を行うための経路設定	バッテリーがあがった	2/4人発見 1760m走行
1330-02	宇都宮大学尾崎研究室チームB (ARIM)	2	コース視察 データ取得 自律走行		・データ取り ・自律走行 ・人探索	3/5人発見した	探索しながら自律走行	第3探索エリアまで	探索経路の見直し	ハードウェアの見直し	0人、発見せず
1331	千葉工業大学林原研究室ベータ	4	コース視察 データ取得 マニュアル走行		操縦による、オドメトリ、三次元のURGのデータ取得	1回目のデータ取得で、オドメトリの更新周期が遅くなっているということが発覚。修正して再度取得した。					

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 マニュアル走行 自律走行		走行経路のデータ収集	全行程を収集	データの確認、人物検出	さくら大橋まで(時間切れの為)人物検出に成功	歩行人を探索対象と誤認		
1334	チームデジタルヒューマン(産総研)	7	マニュアル操作 自律走行		1. 自律走行の動作確認 2. 設定した走行可能領域、経由地点の確認 3. 対象候補発見ソフトウェア動作確認 4. 対象および周辺の人やほかのロボットのデータ取得	ほぼ1周の自律走行を完了。探索対象者の前で手動に切替えてデータを取得した。経由点を修正した。(数点)探索対象者のグローバル座標をマウスで指定してカメラをそちらに向け続ける	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解離状態から実験の制	ほぼ1周を3回坂道での障害物発見アルゴリズムを確認	障害物のロバストな発見、対象の候補地点の発見、対象の確認、探索アルゴリズムの作成、周辺の人のロバストな回避。 登り坂で加減速が滑らかでない。		
1335	明星大学	2	コース視察 データ取得	特になし	コースの測量	第1探索エリアまでのコース寸法図を取得した					
1338	成蹊大学制御工学研究室	4	コース視察 データ取得 自律走行		第1探索エリア～ゴールまでの自律走行	スタート～第1まで走行	・マップの切替え ・障害物回避 ・探索対象の発見	・マップの切替え成功 ・回避の成功 ・未完成、第2探索エリア以外	・探索対象の発見 ・第2探索エリア	・バスの生成ミス ・コネクタの外れ ・バッテリー不足	
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 自律走行	・カメラベース、GPSベースの各制御アルゴリズムの検証 ・カメラのゲインなど屋外向けのパラメータ調整	・コースを一通り走行し、現地でのデータ取得 ・手動、自律を切替えながら自律アルゴリズムの試験	初めのスロープから街路樹の地帯の終わり付近まで自律走行に成功した	・コース序盤をカメラ及びGPSを用いて走行	陸橋手前	明るさと変化によるカメラパラメータの自動調整	・明るさの変化 ・PC/バッテリー切れによる中止	

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
1343	つくろぼ	6	コース視察 データ取得 マニュアル走行 自律走行	カメラによる探索 対象の検出	点字ブロック レース	成功	点字ブロックの レース	第1探索エリア	・探索人物の検 出 ・オドメトリ走行	オドメトリが上手く いかなかった	