

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	早稲田大学天野研究室	3	マニュアル走行	走行経路ログ取得	走行経路ログの取得	<ul style="list-style-type: none"> ・ログ取得完了 ・GPSが上手く使えなかった 					
1302	芝浦工業大学 機械制御工学研究室	5			<ul style="list-style-type: none"> ・自律走行の確認 ・探索対象の検出 	<ul style="list-style-type: none"> ・完走 ・誤検出が多く、対策が必要 	探索はせず、自律走行のみを確認	完走(1273m)	雨によるセンサ異常値の除去		1273m
1303	宇都宮プロジェクト	2	自律走行		<ol style="list-style-type: none"> 1. 自律走行 2. 人探索 	<ol style="list-style-type: none"> 1. 完走 1520m 2. 5人中4人発見 	完走	反射強度による人検知	反射強度	<ol style="list-style-type: none"> 1. 完走 1520m 2. 5人中4人発見 	
1306	横浜国立大学藤本研究室	4	コース視察 データ取得 自律走行		自律走行実験をしようとしたが、ハードウェアの不調により、ロボットを動かすことが出来なかった						
1310	群馬大学・ミツパチーム	6	自律走行	<ul style="list-style-type: none"> ・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(誤検出データの採取)。 	<ul style="list-style-type: none"> ・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、及びLRFによる探索対象の検出 	カメラでの色検出を併用したことで誤検出を低減することが出来た。	人探索を含めた自律走行。全区間	一通り走行した。	マップマッチングのずれ。	ランドマークを見失いマップマッチが狂ってしまった。	

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
1311	法政大学自律ロボット実験室(ARL)	8	自律走行	コース全体の自律走行	エリア内での人物探索。成功	コース全体を自律走行	第1探索エリアあたりまで	段差の検出	実験不足		
1312	AMSL Racing	6	コース視察 データ取得 マニュアル走行 自律走行	システムの動作確認	課題達成に向けた、自律走行と探索行動の動作確認	動作計画のバグにより自律走行は停止。動作計画以外のプログラムの確認をするため、マニュアルで走行。その結果、探索対象者の認識に成功。	事前計測に頼らない自律走行	スタート直後	・下り段差の検出 ・動作計画のバグ修正	動作計画のバグ	
1314	芝浦工業大学マイクロメカトロニクス研究室	4	コース視察 データ取得	コースのデータ取得、及び坂道での挙動の確認	1. コースのオドメトリ、LRF、カメラ画像の取得 2. 坂道で自律走行させる	問題なく完了した					
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 自律走行	本番同様の動作テスト	自律走行をしつつ、対象の探索、移動	探索対象をほとんど発見できなかった。	探索しつつ走行	第1探索エリアでは発見できたが、第2、3探索エリアでは発見できなかった。	人物検出の精度向上		1035m地点で他チームのロボットと並走後、押し出しされる形で経路を外れ、謎のセンサの動作トラブルにより停止。
1320	筑波大学 知能ロボット研究室 robolin.jp	10	コース視察 データ取得 マニュアル走行	データ取得	各種センサのデータをリモコン操作による走行で取得する	各種センサデータの取得に成功した					

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
1321-01	筑波大学 知能ロボット研究室 卵かけ御飯(る〜ぶ)	4	マニュアル走行 自律走行		自律走行 (探索対象認識も含む)	シミュレーション に使えるデータを 取得した	探索対象の認識 を含む 探索対象への接 近はしない	ゴール付近手前 の曲がり角	ゴール直前の走 行	自己位置推定に 有効なランドマー クがない	
1321-02	筑波大学 知能ロボット研究室 卵かけ御飯(ひとつぼ)	2	マニュアル走行		自律走行に向け た地図作成のため のセンサーデー タ取得	コース全体をマ ニュアル走行で データを取得でき た。 計2回分、走行出 来た。					
1323	明治大学MORIOKA LAB.	3	コース視察 データ取得 マニュアル走行 自律走行	センサーの位置 を変えたので、新 たな地図作りを 行う。	データ取得、地図 作成、自律走行 実験	取得データを元 に地図を作成	・自律走行でそこ まで走れるか ・自律走行時の コース上の問題 点探し	橋の途中まで走 行	コース脇の植え 込みに突っ込ん でしまった。	自己位置推定が ずれてしまった。	
1324	東北大学 圭司と愉快的仲間たち2013	3	コース視察 データ取得 マニュアル走行 自律走行	一通り、本番を模 擬した自律走行	自律走行を一通 り行って、修正点 を考える	自律走行をして、 way point等の変 更必要性を考え た	GPS、GPSコンパ スを使用した走 行	公園と橋の前方 以外は上手く走 ることが出来た。	橋の前後のway pointの設定を今 一度考える	way pointの設定 が悪かった	
1326-01	千葉大学知能機能システム研究室	3	コース視察 データ取得 自律走行	記録走行	1. データ取得 2. 自律走行 3. 記録走行	1. 自律走行準備 2. 完走 (検出人数0) 3. 完走 (検出人数0)	人検出を行わず に走行	完走	人探索	他のロボットと接 触	完走 走行距離1727m (検出人数0人)

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	千葉大学知能機能システム研究室	2	コース視察 データ取得 自律走行	自己位置推定の 有効性の検証	パーティクルフィルタのパラメータ調整	調整出来た	完走を目指す	ゴールまで	コース取り	雨に対して緊急停止する	完走 1303m
1327	防衛大学校 滝田研究室	6	自律走行	全課題の完遂	スタート地点より ゴール地点まで、 全対象の発見し つつ自律走行	記録走行で課題達成	スタート地点より ゴール地点まで 全対象の探索、 画像処理による 細部の分析	完走、全対象発見 画像による分析 は60%程度	画像処理の速度、 精度向上		課題達成 時間:43分 走行距離:1616m
1329	神奈川工業大学 ロボットメカトロニクス学科	3	コース視察 データ取得 マニュアル走行	ロボットの速度、 旋回時の数値調整。 コース一周の 再度GPSとLRS のデータ取得	*自律走行する前に コントローラによる 手動操作でコースを 巡り、数値を細かく 調整する。 ・前回、不十分 だった場所を中心に GPSのデータ取得を 行う。また、LRSの 反応も確認する						
1330-01	宇都宮大学 尾崎研究室チームA	3	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	課題達成	自律走行 人探索	完走	走行制御 人探索		課題達成
1330-02	宇都宮大学 尾崎研究室チームB	3	コース視察 データ取得 自律走行	データ取得	スタートとゴール 付近のデータ取得	データ取得した	スタートとゴール 付近の自律走行	自律走行出来た	人検出とゴール 付近の自律走行	白飛びにより。人 検出が出来な 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
1334	チームデジタルヒューマン(産総研)	8	マニュアル走行 自律走行	人間発見用ソフトウェアの動作確認とデータ収集	1. 対象候補発見ソフトウェアの動作確認 2. 自律走行の操作確認及び設定した走行可能領域、経路点の確認 3. 対象及び周辺の人やほかのロボットのデータ取得	自律確認 対象データ取得 発見ソフトの動作確認	事前に作成したグローバルな地図を用いて経路点を与え、自己位置認識した結果から近傍の経路点への障害物を避けた経路計画を逐次行い、周辺の環境や経路とのかい離状態から車輪の制御を行う	探索対象を確認しながら、ほぼ一周	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等	午後は雨で実験中止	
1337	東京高専ロボティクス連携チーム	6	コース視察 データ取得 マニュアル走行		GPS座標系とオドメトリ座標系の整合性を取る。(電子コンパスのジャイロによる姿勢補正をメインに確認)	整合性が取れるようになった。→次回、自動走行実験の予定					
1338	成蹊大学制御工学研究室	4			障害物回避 第3探索エリア	バグの発見	第1～第3 第3～ゴール	第1～第3を走行 第3途中まで	第3探索エリア 人発見、障害物回避	バグとアルゴリズムに問題あり	
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		環境データベース作成用のデータ収集を行った	一通りのデータの取得に成功したが、雨天により自律走行実験は中止した					

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
1341	実吉研究室画像研究チーム(東京工業大)	7	自律走行	自己位置認識の距離変位がおかしいことの修正テスト	調整に時間を取られ、走行を開始する直前に雨が降り出した	雨の為、自律走行ができなかった					
1344	北京大学POSS	5	コース視察 データ取得 マニュアル走行 自律走行	ロボット動作確認	データ取得2回 自律走行2回(半分まで)						