

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	4	マニュアル走行	自律走行の為にway pointの作成	way point作成の為の車体位置ログの取得 (内容:GPS、FOG、ホイールオドメトリ)	・特にスタートエリア周辺のway pointを作成した。 ・その他に第1、第2エリアでway pointの作成を行ったが第3エリアではログを中断した。						
1302	芝浦工業大学 機械制御工学研究室	5	自律走行		自律走行の確認 探索対象の検出	1188m 2人	探索を含んだ走行	第3探索エリア手前まで1188.6m	ハードの改良	機器の固定不足	1188.6m 検出した人数:2人	
1303	宇都宮プロジェクト	2	自律走行		人検知	4/5人発見		1050m	人検知精度を向上させる	物体回避時の後退でスタックした	1050m	
1305	金沢工業 demura.net	8	コース視察 データ取得 マニュアル操作	地図作成	地図作成SLAM	1回作成完了						
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				グローバルマップとローカルマップの切替えの確認	1回目:第3探索エリアの途中 2回目:ゴールまで	・障害物回避 ・人探索	地図を構成した時と環境が大きく異なっていた為		

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
1309	CIR-KIT	8	コース視察 データ取得 自律走行		GPSLogの確認と 走行実験	ソフトウェアの不 調(マイコンの読 み込みが不安定 等)により、Logの 確認が取れな かった	11月14日取得の GPSデータに沿っ て、自律走行を 行う。	スタート地点のス ロープ手前までし か走れず。	GPSLogの確認 原因究明	不明 (当初は雨粒の 為と考えたが、雨 が止んだ後も結 果が変わらな かったため)	スタート直後、走 行失敗
1311	法政大学自律ロボット実験室(ARL)	9	自律走行		自律走行	成果は得られな かった	全体を通して自 律走行	第1探索エリアま で	段差、自己位置	回路が故障した	
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		オドメトリ、カメ ラ、LRF、GPSの データ取得	機器の通信エ ラー等により失敗					
1315	金沢工業大学夢考房自律走行車プロジェク ト	4			ログデータの再 確認及びコース データの取得	橋の手前までの コースデータが作 成出来た	地磁気オドメトリ による自律走行	橋の中央あたり 300m地点(第1探 索エリア手前)	コースデータの修 正、および、残り のコースデータを 作成すること	GPSの座標デー タによって、自己 位置が大きくずれ てしまった。よっ て地磁気オドメ トリを中心に走行し ている。	
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		自律走行と探索 対象の発見	何人かの探索対 象者を発見する ことが出来た	教示経路の追従	自己位置推定が 破綻し走行不能	自己位置推定機 能の改良	自転車が多すぎ た	第3探索エリアで 停止。

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
1319	桃太郎@岡山(中国能開大)	3	マニュアル走行	コースデータ取得 (GPS、地磁気、 エンコーダ)	・上記目的に沿ったデータ取得(第1探索エリアまで)を行いました。 ・天候の影響でGPSのデータは不安定で利用できませんでした	第1探索エリアまでの自律走行用オドメトリデータの取得ができました。					
1320	筑波大学 知能ロボット研究室 robolin.jp	6	コース視察 データ取得 マニュアル操作	マニュアル操作 により、実験走行	6回分のデータ取得						
1321-01	筑波大学 知能ロボット研究室 卵かけ御飯(る～ぶ)	3	マニュアル走行 自律走行		探索を含む自律動作	多くの問題を発見	探索動作を含む自律走行	第1、2探索エリアを走行	走行可能エリアの指定	走行可能エリアの指定動作計画	
1321-02	筑波大学 知能ロボット研究室 卵かけ御飯(ひとつぼ)	3	自律走行	事前に作成した地図を利用して自律走行が実際にできるのかを検証	線状ランドマーク、円柱ランドマークからなる地図を利用した自己位置修正	2度の自律走行中で、10回前後のリトライを繰り返しつつゴールへ到達した。	測式センサによるランドマークマッチング方式による自律走行	何度かリトライしつつゴールまで到達	ランドマークマッチングを誤って行うような環境への対処	ランドマークマッチングを誤って行うような環境への対処	
1322	関西学院大学中後研究室	3	コース視察 データ取得 マニュアル操作 自律走行	実環境での問題 点の洗い出し	データ収集と自律走行実験	ハードウェアトラブルにより失敗	教示データの再生による自動走行	走行不可	ハードウェアのトラブル検出	配線部に何らかの問題が発生していると考えられる	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
1323	明治大学 MORIOKA LAB.	4	コース視察 データ取得 自律走行		自律走行と自律 走行における問 題点探し	走行が上手い かない部分の地 図を作り直した	上手く走行できる か確認しながら 走行	橋の手前	上手く自己位置 推定ができてい ない	地図をいくつか分 割しているがその 地図を切り替え た際に何か問題 があると思われる	
1324	東北大学 圭司と愉快的仲間たち2013	3	自律走行		大清水公園内 での自律走行	公園内で作った 地図の修正	大清水公園内の 自律走行	(判読不能)	その他の走行領 域との統合		
1325	三重大学プロジェクト3S	4	コース視察 データ取得 マニュアル走行 自律走行	コースデータ取得	手動操作により、 並木道までの データ取得	得られたデータを 元に自律走行さ せた。	スタート地点から 並木道まで	問題なく走行出 来た	並木道から第1探 索エリアまでの データ取得	・PCの調子が悪 かった ・アルゴリズムに 問題はなかった	
1328	大阪工業大学情報科学部チーム	6	自律走行	GPSによる位置 推定	自律走行	最後のトライで 1200m	自律走行	1200m	GPSによる位置 推定	目標の経度、緯 度の調整	
1330-01	宇都宮大学尾崎研究室チームA	2	コース視察 データ取得 マニュアル走行 自律走行		自律走行性能、 人探索性の確認	課題が見つっ た	通しの確認	第3探索エリア	細やかな設定	位置推定	43m

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
1330-02	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	第3探索エリアの コース取り	第3探索エリアの 探索経路の地図 取り	地図取得がで きた	スタートからゴール までの自律走 行	完走	細やかな設定	自己位置推定	課題達成
1331	千葉工業大学林原研究室ベータ	4									
1332	千葉工業大学林原研究室ガンマ	2	コース視察 データ取得 自律走行	雨天の走行、 コースの確認			スタートから自律 走行を行い、どこ まで進むか、どこ に問題があるの かを確認	1回目：折り返し 後のスタート付近 の坂 2回目：橋を渡り きったところ	全てのコースを 一度に渡り切れ ていない	タイヤが地面に 落ちている種など を巻き込みオドメ トリが狂う	
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(距離 画像)、対象確認 ソフトウェア(RGB 画像)の動作確 認 2. 自律走行の動 作確認及び設定 した走行可能領 域、経由点の確 認 3. 対象及び周辺 の人やほかのロ ボットのデータ取 得	1. データ取得の み(3のみ) 2. 確認と修正 3. 取得	事前に作成した グローバルな地 図を用いて経由 点を与え、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	ほぼ一周、探索 パターンこみ	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。	雨の経路でレー ザーに穴(距離の 出ない領域)が生 じた	

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	
1337	東京高専ロボティクス連携チーム	6	マニュアル走行		姿勢の補正 (ジャイロ、電子コンパス、オドメトリ、組合せ)	目処が立ったか						
1338	成蹊大学制御工学研究室	4	自律走行	障害物回避+自律走行の確認	障害物回避を行いながら、自律走行	障害物回避が上手いかない	第1、2、3探索エリア	第1探索エリア	障害物回避	障害物回避		
1339	大阪大学コマツ共同研究講座UGVチーム	3	マニュアル走行 自律走行		マニュアル走行と自律走行を切り替えながら走行	スタートからスロープを下る部分には失敗したが、その後第1探索エリアを過ぎた部分までの自律走行に成功した	マニュアルと切り替えながら所々で自律走行を行った	第2探索エリアの手前で旋回できず停止した	スタート直後のスロープ	参照経路の取得に失敗した		
1340	福岡大学フューチャービジョン	2	コース視察 データ取得 マニュアル走行		基本動作確認 マニュアル走行	動作を確認できた						
1341	実吉研究室画像チーム(東京工大)	5	コース視察 データ取得		ロボット搬入用自動車ですらトラブルで走行できませんでした					搬入の失敗		

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
1342	東北大学田所研究所	3	コース視察 データ取得 マニュアル走行 自律走行		これまでの開発 結果を知るため の自律走行実験	一定区間の走行 が出来た	GPSとオドメトリに よる位置推定と レーザーによる 障害物回避	林の中でGPS測 位が厳しい	マルチパス除去 (障害物回避) デッドロック回避	マルチパスによる 位置誤差 デッドロック回避 プログラムのバグ	
1344	北京大学POSS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		自律走行実験 探索対象の発見	50-50 大清水公園					