

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	ウェイポイント作成と自律走行試験	ウェイポイント作成の為に走行ログ取得(GPS、FOG、オドメトリ) 自律モードの試験	ウェイポイントを走行コース全域にわたって作成した。スタート地点周辺ウェイポイントを用いて自律走行試験を行った	ウェイポイント(スタート地点周辺)のトラッキングと障害物回避	トラッキングは上手くいったが、障害物により自走を中断することがあった。	障害物回避の精度に向上の余地あり	前方の多くが障害物によってふさがれた場合に止まってしまう	
1302	芝浦工業大学 機械制御工学研究室	5			自律走行の確認 探索対象の検出	1301m 2名	探索を含んだ走行	第3探索エリア途中	係数等の調査	自己位置推定の失敗	1301m 2名
1303	宇都宮プロジェクト	2			1. 自律走行 2. 人探索	1. 完走 2. 4/5人発見		1. ゴールまで	2. 人検知	対象人物の向かいにいる警備の人と間違ってしまった。	1. 完走 1582.1m 2. 4/5人発見
1304	芝浦工業大学HRI研究室	6			・自律走行テスト ・探索人物の発見	・自律走行失敗 ・目標人物を検出可能(自律走行はせず、カメラとPCにて検出)					
1305	金沢工業大学 demura.net	8	マニュアル走行 自律走行		・地図作成 ・自律走行		自律走行	橋の手前まで成功	自己位置推定精度向上	自己位置のずれ	

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
1306	横浜国立大学藤本研究室	4	自律走行				WP通りに走行できるかの確認	第3探索エリア途中	・障害物回避 ・自己位置推定の向上	LRFで取得できるデータが不安定なため	第3探索エリアの最後
1307	芝浦工業大学ロボティクス研究室	2	コース視察 データ取得 自律走行		GPSデータの取得×2	最初取得したデータで試走したところ、コースアウトしたので再度取得した	GPSデータを基準に移動。障害物はLRFで回避。	104.5m	コースアウトをしない	GPSデータの位置取りが端により過ぎいた	104.5m
1308	早稲田大学マイクロマウスクラブ	6	コース視察 データ取得 マニュアル走行 自律走行	データ取得、自律走行実験	マニュアル走行にてコース全体のデータを取得し、それを基に自律走行を行う	スタート地点から第1探索エリア付近までの自律走行を達成	スタート地点から第1探索エリアの走行	第1探索エリア近くまで成功	残りのエリアの自律走行	データ解析不足	
1309	CIR-KIT	8	自律走行		GPSログを用いた自律走行実験	ログデータを見つけました	GPSを用いた走行。	大清水公園で終了。約1000m	GPSが入りにくいところでの自律走行人物発見	ログデータがずれていた	
1310	群馬大学・ミツパチーム	4		・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。 ・教示経路の最終調整と確認(自己位置ロストの発生0を目指す)	なし		ロボットのハード不具合のため、走行実験不能				

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)	9	自律走行		自律走行	第2探索エリアまで行くことが出来た	コース全体を通して走行	第2探索エリアまで	way pointのずれ	ステアリングが弱かった	
1313	小山高専・弓削商船高専	5	自律走行		<ul style="list-style-type: none"> 自律走行 人探索 	<ul style="list-style-type: none"> 人探索地点で何ヶ所か失敗した 人探索失敗 		397m別の看板を見つけて看板の所に行こうとして段差に乗り上げてしまった	人探索	別の似ている看板を見つけてしまった	397m人探索失敗
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、LRF、カメラのデータ取得GPSの精度向上手法の検証	問題なく成功					
1315	金沢工業大学夢考房自律走行車プロジェクト	4	コース視察データ取得 マニュアル走行 自律走行		<ol style="list-style-type: none"> コースデータの修正 走行スピードの変更 回避行動開始距離の変更(半行1.5m→1.3m) 	1. 橋を越えたあたりまでデータを修正 2. スピードを少し速くした。問題なし。 3. 幅が広がったので、20cm程狭くした結果、挙動はよくなった。	GPSを使用せず、地磁気オドメトリを使用した自律走行	橋を越えた、第1探索エリアの手前(約300m地点)	<ul style="list-style-type: none"> マイコンプログラムの改善 コースデータの修正 	マイコンからのデータが止まってしまい。走行を中止せざるを得なかった。マイコンのプログラムに問題ありと考える。	
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 マニュアル走行 自律走行		反射強度と色を用いた探索対象検出	カメラによる色検出で必要以上に対象をはじいてしまうことがあった	教示経路の走行	第3探索エリア内で自己位置推定が破綻し、停止	環境地図の再作成	自己位置推定の破綻	第2探索エリアで、植込みの段差に突っ込んでしまい停止

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
1318	新潟県立長岡工業高等学校OB	2	自律走行		自律走行	プログラムバグ多数確認	環境地図による自律走行	最初の曲がり角	プログラム上のバグ	プログラムの仕上がり不足	
1319	桃太郎@岡山(中国能開大)	4	マニュアル走行	コースのデータ取得と自律走行実験	コースのデータ取得(オドメトリ、GPS)は、ハードウェアトラブル等により自律走行実験までには至らなかった。	昨日とほぼ変わらず、第1探索エリアまでのデータ取得					
1320	筑波大学 知能ロボット研究室 robolin.jp	5	マニュアル走行 自律走行		センサデータのログの取得	ログの取得を行った	自己位置推定と経路計画の確認	自己位置推定には成功するが経路計画に難あり	経路計画	プロセス間通信	
1321-01	筑波大学 知能ロボット研究室 卵かけ御飯(る〜ぶ)	4			探索を含む自律走行	ゴール手前まで走行	探索を含む自律走行	ゴール手前	ゴール手前の走行	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	自律走行	昨日の走行実験で位置修正ミスが発見されたので、直ったかの検証	測域センサによる壁検出と地図生成	壁検出と自己位置修正がうまくいくケースと上手くいかないケースがあることが分かった	自律走行出来る区間でどこまで自律走行できるかの検証	壁ランドマークの誤マッチングが発生していた	誤マッチング対策、ランドマークを選び直す	誤マッチング対策、ランドマークを選び直す	

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	
1322	関西学院大学 中後研究室	3	コース視察 データ取得		オドメトリで地図 を生成するた めにデータ取 得実験	データ取得は成 功						
1323	明治大学MORIOKA LAB.	5	コース視察 データ取得 自律走行		・第3探索エリア の地図作成 ・自律走行での走 行	第3探索エリアの 地図の作成	自律走行によっ てコースの問題 点を探していく	橋を越えて10m位 まで	縁石などレー ザーセンサでも 届かない障害物 をどのように避け るか	街路樹の周りの ブロックに引っか かるなど、レー ザーセンサの届 かない障害物に あたってしまった		
1324	東北大学 圭司と愉快的仲間たち2013	4	自律走行	完走	指定経路の自律 走行	繰り返し動作実 験を行った	指定経路の自律 走行	橋までの経路の 自律走行に成功	全経路の自律走 行	GPSの問題		
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	自律走行用の地 図作成	手動でロボットを 動かし、LRFデー タの取得	第1探索エリアの データ取得(2回)	スタートからの自 律走行	スタートしてすぐ 誤認識	地図データの修 正	日光によりエラー が出たと推測 原因は不明		
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		1. データ取得 2. 自律走行実験	2. (1回目)ハード (駆動輪)の異常 により第3探索エ リアで中断。 (2回目)第3探索 エリアからスター トでゴール到達。 (3回目)時間切 れのため第1探索 エリアで中断。	(1回目)第3探索 エリア～ゴール (2回目)第3探索 エリア～ゴール (3回目)スタート ～ゴール	(1回目)第3探索 エリア途中 (2回目)ゴール到 達 (3回目)第1探索 エリアの途中	ハードの整備	駆動輪を取り付 けるネジが緩ん でいた		

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
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	自律走行の確認	自律走行の確認	第3探索エリアで 失敗する時がある	自律走行で探索 対象の探索	第3探索エリア	自己位置推定の 精度	センサ情報の不足	他のロボットを回避 しきれなかった 1302m
1327	防衛大学校 滝田研究室	6	自律走行	課題達成	課題達成に向けた 自律走行	課題達成できず、 直射の当たる探 索対象が見つけ られなかった	スタート地点から ゴールまで課題 達成を目指した テスト	ゴール付近の自 己位置推定誤差 により、ゴール横 に到達。探索対 象を1人見逃す。	直射の当たる探 索対象の反射材 を認識できない 点	ゴール付近の地 図データが古く 誤ったものを記録 していた。センサ の仕様(又はバ グ)	1596m走行。ゴ ール地点到達する もゲートを通過せ ず、日向の対象 を1人見逃した。
1328	大阪工業大学情報科学部チーム	9	自律走行		自律走行	練習時は第3探 索エリアのトイレ まで行けた	ゴール付近は GPS。それ以外 はLRF。	練習時は第3探 索エリアのトイレ まで行けた	GPSによる位置 推定	角度修正が大き すぎる	67m
1329	神奈川工業大学 ロボットメカトロニクス学科	4	コース視察 データ取得 マニュアル走行	・コースの測位 データの取得 ・コントローラーに よる操作走行	・取初に手押し 状態で旋回から 旋回までの直線 間の距離のログ 取得を行う。 ・それを走行プロ グラムに読み込 ませて、コント ローラーで操作 する。その時にス ロープや坂の所 は出がけの	・スタート地点か ら第2探索エリア までのログの取 得を行うことが 出来た。 ・コントローラー での操作では、第 1探索エリアまで 辿りつくことが 出来た。 ・スロープや登り 坂での出がけ					
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 人探索	部分的に失敗す ることを見つけ られた	人探索を含む自 律走行	第2探索エリア まで	走行経路をに現 れる車など	走行経路に車が 現れたため	第2探索エリア 706m

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	人探索を兼ねた 自律走行	地図のデータ取 り	データ取得に成 功	人探索を兼ねた 自律走行	ほぼ完走	障害物回避と人 探索	障害物回避と人 探索の優先度	課題達成 2358m
1331	千葉工業大学林原研究室ベータ	4	マニュアル走行		手動操作での走 行	way point作成					
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 マニュアル走行 自律走行	IMVによる補助実 験	IMV追加 MAP取り直し	コース完走	スタートから自律 走行し、人を見つ ける	ゴールまで	対象の発見がで きない ロボット周囲の障 害物回避が出来 た	障害物に対して 回避が不十分	
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. 対象候補補充 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	1. 取得したデー タを用いて動作 チェック 2. 実験を行った 3. データ取得	事前に作成した グローバルば地 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	各探索エリア別 に発見の行動実 験	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 など。	対象発見ソフトの 不具合	
1336	TEAM T-WAVE SPIRIT(東海大学)	4	マニュアル走行 自律走行		作成したway pointの実地確認 カメラで走行経路 の発見	スタート直後20m で非常停止 日光と落ち葉で 動作不良	作成したway pointの確認	スタート直後20m	長距離way point の作成、調整	データの読み取 り不十分 カメラの画像識別 が上手くいかな 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
1337	東京高専ロボティクス連携チーム	7	マニュアル走行 自律走行		自律走行にトライ	右の通り	ジャイロ、オドメ リ、GPS、電子コ ンパスを組み合 わせた自律走行 (障害物回避を 含)	スタート後、下り スロープを抜けて プログラムのトラ ブル	姿勢の補正が今 一つ	複合的な問題で 困っている	
1338	成蹊大学制御工学研究室	5	コース視察 データ取得 マニュアル走行 自律走行		・障害物回避 ・第3探索エリア ・人発見	・障害物回避… バグの発見 ・第3探索エリア …デバック中 ・人発見…座標 は計算できた(発 見できた)	第1～第2探索エ リア	第2探索エリアま で	障害物回避	障害物回避…バ グの発見	
1339	大阪大学 コマツ共同研究講座 UGVチ ーム	6	自律走行	スタート直後のス ロープを通過する こと	スタート地点から 自律走行を行 い、本走行に向 けた仕上げを行 う	街路樹の通りの 途中まで自律走 行に成功した	スタート地点から 自律走行を行 い、本走行に向 けた仕上げを行 う	街路樹の通りの 途中まで自律走 行に成功した	ランドマークの安 定した抽出 スロープを安定し て下ること	カメラによるラン ドマーク発見に失 敗	
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 自律走行		マニュアル走行と 自律走行を繰り 返しながらデー タを取った	GPS値やレー ザー測位センサ ほかがどのよう にふるまうか確 認できた	GPSとレーザー 測位センサの値 を用いた自己位 置計算	200m程度で障害 物にスタック	GPS値の乱れへ の対応	GPS値を信用し 過ぎている	
1341	実吉研究室画像研究チーム(東京工業大)	6	自律走行		「工学パラメータ の調整」及び「移 動距離推定の確 認」	上手くいかなか った。要解析。	パラメータの調整 をしながら走ら せる	5～10m程	正体不明なバグ の修正	回路内部の問題	

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	東北大学田所研究室	4	コース案内データ取得 自律走行		障害物回避 自律移動		レーザによる位置推定で障害物回避の実験を行った			GPSによる位置推定が、GPS測位不良により失敗する		
1343	つくろぼ(筑波大学)	6	コース案内データ取得 自律走行		自律走行実験	<ul style="list-style-type: none"> ・オドメトリ走行…成功 ・点字ブロックレース…成功 ・URGIによる検出…失敗 	第1探索エリアまでのテスト	第1探索エリアの途中まで	URGIによる検出	PCがフリーズすることがある		
1344	北京大学POSS	5	コース案内データ取得 マニュアル走行 自律走行		自律走行 地図生成	pleasure						