

場所	時刻	ロボットNo.	アクション	気づいたこと等
探索対象1 (第1エリア)	11:12	1317	停止後、「見つけた」とオペレータが言った。	近づいてこなかった。
	11:20	1324	探索していたようだが、移動経路を変えることはしなかった。	
	11:32	1327	「こっち向いてください」「ご苦労様です」のようなセリフを言われた。受付嬢声で。チャイムが鳴った。	C点は一番奥で背景がないので明る過ぎかも。風が抜けるので寒い。
	11:37	1330	「見つけた♪」とかわいい声♪で言われた。1m弱まで近づいた。	C点にロボットが近づく時、人の往來の動線に直角に横切ることになるのであまり良くないかも。
	11:56	1311	予想したB点でなかったため、探索してくれなかった。	
	12:10	1326-01	探索行動するも発見してくれず。	探索エリア内に入り、探索行動。
	12:16	1312		探索エリア内でリモコンによる走行。
	12:26	1303	見つけてくれず。	ライトオンの壁側の半分くらいでUターン。
	12:27	1326-?	見つけてくれず。	
	12:38	1339	見つけてくれず。	リモコンによる走行。
	12:49	1334	探索対象5m手前で停止。見つけたかどうかは不明。	オペレータがリモコンを手に持っていたが、自律走行はしていたかも？
	12:50	1320	ログ取りだけだった模様。	リモコンによる走行。
	12:53	1326-01	対象の数m先でUターン。見つけられたかどうか不明。	自律走行。
	13:02	1324	左方からやってきて右方へ。再び左方からやってくるも認識せず左方へ通過。	ゆっくりと近づいていた。
	13:17	1330-01	リモコン走行。	
	13:19	1330-01	リモコン走行。	
	13:24	1320	リモコン走行。	
	13:24	1306	手動による走行。	
	13:33	1330-02	リモコン走行。	
	13:44	1303	自律走行。	近くまで来ないと認識できないらしい。
	13:56	1321-01	手動による走行。	
	14:00	1344	自律走行。	
	14:04	1321-01	自律走行。	
	14:06	1327	自律走行。発見し近づく。顔認識する。	マスクで顔認識できず、マスクを取り認識。
	14:09	1306	手動による走行。	
	14:10	1321-01	手動による走行。	
	14:17	1334	自律。通過。	
	14:24	1312	手動走行。認識テスト。	雨が降り出す。
	14:36	1326-02	自律。認識する。	記録走行。
	14:49	1317	自律。認識する。2mほど離れて認識。	記録走行。
	14:56	1327	自律。認識に時間かかる。	
15:05	1330-01	後ろから近づいてきて見つけたと言われた。	自律。背後からなので顔だけ振り向いた。	
15:10	1303	記録。見つけたと言われた。		

場所	時刻	ロボットNo.	アクション	気づいたこと等
探索対象2 (第2エリア1)	11:10	1326	停止せず、うしろを通過。	
	11:17	1303	停止せず、うしろを通過。	
	11:20	1326-01	停止せず、うしろを通過。	
	11:22	1344	停止せず、うしろを通過。	
	11:35	1302	停止せず、うしろを通過。	
	11:40	1321-01	停止せず、うしろを通過。	
	11:41	1317	停止せず、うしろを通過。	
	11:45	1326-02	停止せず、うしろを通過。	
	11:49	1327	1分停止し、「探索対象お疲れ様です。」と言って、後ろを通過。	
	11:51	1330-01	3秒停止し、「見つけた」と言って後ろを通過。	
	11:55	1323	停止せず、うしろを通過。	
	11:55	1321-02	停止せず、うしろを通過。	
	11:56	1320	停止せず、うしろを通過。	
	11:58	1323	停止せず、うしろを通過。	
	12:05	1311	停止せず、うしろを通過。	
	12:06	1310	停止せず、うしろを通過。	
	12:15	1337	停止せず、うしろを通過。	
	12:23	1338	停止せず、うしろを通過。	
	12:24	1312	停止せず、うしろを通過。	
	12:25	1326-01	停止せず、うしろを通過。	
	12:32	1303	2秒停止し、「見つけた」と言って後ろを通過。	
	12:32	1326-02	停止せず、うしろを通過。	
	12:44	1339	停止せず、うしろを通過。	
	12:55	1320	停止せず、うしろを通過。	
	12:56	1334	停止せず、うしろを通過。	
	12:58	1326-01	停止せず、前方を通過。	
	12:59	1302	停止せず、前方を通過。	
	13:57	1320	停止せず、前方を通過。リモコンデータ取り。	
	14:10	1324	前方1.5mまで接近後、進路変更。	
	14:12	1302	認識(?)して停止、旋回して接近して停止。	
	14:13	1327	発見(?)して停止、接近して認識を試みる(顔認識)が、失敗したらしい。	上記1302が接近している途中で発見。動作が交錯した。
	14:24	1330	前方通過。左側より。	
	14:25	1330	前方通過。右側より。	
	14:26	1334	停止せず、前方通過。	
	14:26	1320	前方通過。	
	14:27	1306	前方通過。	
	14:38	1330-02	前方80cm前「見つけた」コール。データ取り。	
	14:44	1326	停止せず、前方通過。	
	14:45	1310	前方80cm前停止。	
	14:46	1303	前方1m前停止。その後通過。	
	14:50	1310	前方30cm前停止。	データ取り。
	15:00	1317	停止したものの、発見せず。	
	15:03	1327	発見し、前方で発声する。	
	15:13	1326-01	停止せず、前方通過。	
	15:15	1303	発見し、前方手前で停止。	
	15:16	1330-01	発見し、前方手前で停止。	
	15:18	1302	停止せず、前方通過。	
15:27	1321	停止せず、前方通過。(手動)		
15:32	1326	停止せず、前方通過。(手動)		
15:32	1321-02	停止せず、前方通過。(手動)		
15:44	1344	手前で数秒停止後、前方を通過。		

場所	時刻	ロボットNo.	アクション	気づいたこと等
探索対象3	12:00	1330-01	近づけない。	対象の手前に看板があると障害物とみなされ進めなくなる。
	13:30	1306	手押しで通過。	
	13:39	1330-01	コントローラで通過。	
	13:43	1330-02	自律で数秒間停止後、「見つけた」と発音。	
	13:51	1303	自律で数秒間停止後、「見つけた」と発音。	
	13:52	1310	コントローラで操作。目前で数秒間停止。	
	14:23	1327	「探索対象発見しました」と言われた。数秒間停止。	
	14:30	1321-01	右方を通過。	
	14:52	1326-01	前方を左へ通過。	
	15:12	1327	発見しましたと言い、近づく。	
	15:14	1317	前方を左へ通過。	
	15:20	1303	見つけましたと言い停止。	
	15:32	1330-01	「検出しました」と言い近づき停止。	

場所	時刻	ロボットNo.	アクション	気づいたこと等
探索対象4 (第3エリア)	11:28	1303	停止せず、右から左に通過。	
	11:32	1344	停止せず、左から右に通過。	
	11:38	1326	停止せず、右から左に通過。	
	11:55	1330-02	停止せず、左から右に通過。	
	11:58	1302	停止せず、左から右に通過。	
	12:10	1321-02	停止せず、右から左に通過。	
	12:11	1320	停止せず、右から左に通過。	
	12:13	1327	停止し、左から近づいた。「見つけた」と言われたが判定してない。	最終判定していないらしい？
	12:22	1317	停止せず、左から右に通過。	
	12:23	1302	停止せず、左から右に通過。	
	12:26	1330-01	左から来て停止し、「見つけた」と言われた。	割とすぐに見つけられた。判定が遠かった。
	12:37	1337	停止せず、左から右に通過。	
	12:38	1312	停止して左右に車体をスピン。リモコンでデータ取りしていた。	
	12:46	1330-02	停止せず、左から右に通過。	
	12:48	1303	停止せず、右から左に通過。	
	12:49	1330-02	停止せず、右から左に通過。	
	12:58	1321-01	停止し、左から右に通過。	
	13:17	1303	停止せず、左から右に通過。	
	13:20	1326-01	停止せず、左から右に通過。	
	13:29	1303	停止後、「見つけた」と言われた。	
	14:00	1330-02	停止後、「見つけた」と言われた。	
	14:11	1320	停止せず、右から左に通過。	
	14:13	1310	停止してから左から右に通過。	
	13:14	1330-01	停止せず、左から右に通過。	
	15:15	1301	停止せず、左から右に通過。	
	15:15	1311	停止せず、左から右に通過。	
	15:35	1303	停止せず、右から左に通過。	
	15:35	1326	停止せず、右から左に通過。	
	15:46	1311	停止して、右から左へ通過。	
	15:50	1321-02	ていしせず、右から左へ通過。	
	15:51	1303	ていしせず、右から左へ通過。	
15:53	1303	停止後、「見つけた」と言われた。		
15:53	1326-02	停止せず、左から右に通過。		

場所	時刻	ロボットNo.	アクション	気づいたこと等
	11:16	1326-02	データ取り。手押しで通過。	
	11:27	1330	手押しで通過。	
	11:30	1344	コントローラで通過。	
	11:37	1326-01	手押しでデータ取り。	
	11:43	1302	手押しでデータ取り。	
	11:52	1303	コントローラで通過。	
	12:06	1327	1mほど通過して「見つけた」という判定の結果に時間がかかり、認定せずにバック。	
	12:09	1321-01	コントローラで通過。	
	12:09	1320	コントローラで通過。	
	12:15	1326-02	自動走行。一度止まって対象の方向を定め、まっすぐ近づいて発見。「発見しました」	音がするのでわかりやすい。近づくことも音で知らせてくれた。
	12:16	1317	自動走行で通過。	
	12:22	1302	手押しでデータ取り。	
	12:24	1330-01	「検出」と言ってじりじり近づき、「見つけた」と言い、バックして通過した。	音やナレーションがあり分かりやすいが、じりじり近づくのがいつ止まるのか分からなくて少し怖い。 形も小型の車みたいなので。
	12:29	1321-01	自律走行で通過。	”〇〇大学のロボットです”というナレーションがあった。
	12:36	1337	コントローラで通過。	
	12:36	1312	コントローラで走行、データ取り。	
	12:44	1326-02	自律走行で音を立てて停止。近づいてから「発見しました」という。	動作に安心する。
	12:44	1330-02	自律走行。データ取り。	
	12:48	1303	自律走行で通過。	
	12:56	1321-01	自律走行で通過。	”〇〇大学のロボットです”というナレーションがあった。
	13:00	1339	コントローラで通過。データ取り。	
	13:07	1320	コントローラで通過。データ取り。	
	13:13	1334	コントローラで通過。データ取り。	
	13:16	1303	近づいて止まり「見つけた」と言った。	
	13:17	1302	コントローラで通過。	
	13:21	1326-01	自律走行で通過。	
	13:29	1303	停止後、「見つけた」と言われた。	
	13:39	1306	手押しで通過。	
	13:40	1320	コントローラで通過。	
	13:46	1326-02	音を立てて停止。方向を修正して近づき「発見しました」と言い時報を鳴らす。	
	13:58	1330-02	ゆっくりと近づいて停止し、「みつけた」。バックしてから去って行った。	
	14:09	1330-01	コントローラで通過。	
	14:09	1320	コントローラで通過。	
	14:10	1330-01	コントローラで通過。	
	14:10	1310	コントローラで移動。近づいて停止。発見しようだが、何も言わず。	
	14:30	1327	音を立てて停止。「見つけました」。人と判定して帰っていきました。	判定時間が長かった。
	15:00	1326-02	自走。通過。	
	15:13	1301	コントローラで通過。	
	15:15	1338	停止し、補助員より設定変更。	
	15:20	1311	手押しで通過。	
	15:23	1327	停止後、発見。	
	15:31	1303	停止後、発見。	発見したことを対象によりわかりやすく伝えないと不安。
	15:36	1326-01	走行テストのみ。通過。(探索なし)	
	15:40	1311	停止できず、ボタン押し。	
	15:42	1321-01	コントローラで通過。	
	15:45	1302	走行テストのみ。通過。	
	15:47	1321-02	コントローラで通過。	

探索対象 5 (第3エリア 2)