

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)	10:57	1320	手動で通過。	
	10:57	1326-02	手動で通過。	
	10:58	1332	手動で通過。	
	11:01	1326-01	手動で通過。	
	11:03	1328	自律で通過。	
	11:04	1306	自律で通過。	
	11:07	1321-01	自律で後ろから見つけられた。正面からも。	
	11:11	1303	自律で後ろから見つけられた。正面からも。	
	11:11	1344	自律で通過。発見できなかった様子。	
	11:16	1338	自律で通過。発見できなかった様子。	
	11:20	1327	自律で発見。	1分程要した。20cmほどの距離まで近づいた。
	11:23	1313	手動で通過。	
	11:25	1317	自律で後ろから発見。	後ろの柱の縁石にぶつかって停止。
	11:27	1330-01	自律で後ろから発見。	
	11:27	1330-02	自律で前から発見。その後うしろから発見(2回)。	
	11:45	1308	手動で通過。	
	12:01	1321-02	自律で接近。手動停止。	
	12:08	1326-02	横から近づいてきたが発見できず。	
	12:10	1311	自律で通過。	
	12:11	1332	手動で通過。	
	12:16	1322	手動で通過。	
	12:18	1302	手動で通過。	
	12:21	1320	手動で通過。	
	12:24	1313	自律で通過。発見できず。	
	12:25	1337	手動で通過。	
	12:45	1317	自律で接近。一旦停止したが発見できず。	
	12:47	1305	手動で通過。	
	13:05	1326	自律で通過。	
	13:06	1327	うしろから自律で発見するも顔認識せず。	
	13:17	1344	自律で通過。	
	13:20	1303	自律で発見。	
	13:30	1332	自律で通過。	
	13:31	1326	左側から反応するも発見できず通過。	
	13:47	1322	手動で通過。	
	14:11	1321	自律で通過。	
	14:21	1311	左。自律で通過。	
	14:25	1326	右。手動通過。	
	14:30	1332	自律で通過。	
	14:41	1303	探索終了。14:42 2回目探索。	
	14:44	1330	見つけた。	次のロボットと重なる。
	14:45	?	発見したが距離が遠い。2m以上あり。	
	14:54	1327	うしろより発見。	
	14:55	1330	通過。	
	14:56	1326	発見せず通過。	屋台の車に反応。
	14:57	1330-02	1.5m発見。	
	15:05	1313	通過。	
	15:40	1303	発見して接近。停止。	
15:44	1311	接近し過ぎて緊急停止。		
15:46	1303	後方より発見。接近停止2回。		
15:47	1332	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2 (第2エリア)	11:00	1320	おそらくデータ取り。近くを歩いていたお姉さまが全く何の関心も払わず歩いていたので、オペレータが一時的に停止した。	
	11:02	1332	データ取り。横に3人広がって歩いていたので注意した。	
	11:07	1326	データ取り。手押し。	
	11:07	1328	通過。探索せず。	
	11:08	1306	通過。探索せず。	
	11:14	1344	通過。探してないらしい。	
	11:16	1319	通過。手動。	
	11:18	1303	探索。見つけた！	似た色のものすべてに近づいて判別している模様。
	11:20	1338	止まってないものを見つけることはできた模様。	
	11:23	1321	探索成功。対象を甘くしてらしく、色々なものに反応。	
	11:24	1314	データ取り。	
	11:28	1313	通過。探索してない。	
	11:30	1327	発見できず。ペロダインでは日射が強すぎて見つけられなかった模様。	
	11:32	1317	見つけられず。通過。	
	11:33	1322	探索してない。通過。	
	11:40	1330-01	ベンチに座っている人(一般の人)を検出しまくり。目標が見つけられず。	車も見つけてた様子。
	11:41	1330-02	探索成功。2段階で近づいてくるので圧迫感少ない。	
	11:47	1330-01	再び戻ってきて発見。	
	11:47	1330-02	2回目の検出。	
	11:50	1330-02	少し場所を移った(1mくらい)か。検出(3回目)。	
	11:53	1308	検索してない。通過。	
	12:11	1326	止まって3秒停止。その後印を押す。完璧です。1,2,3ダーも言う。	周辺の人たちが指示！！
	12:12	1332	データ取り。マニュアル。	
	12:20	1322	手押し。マニュアル。	
	12:21	1311	データ取り。マニュアル。	
	12:22	1302	データ取り。マニュアル。	
	12:24	1320	データ取り。マニュアル。	
	12:27	1337	データ取り。マニュアル。	
	12:29	1313	自律で移動。見つけようとするも見つからず。	
	12:47	1330-02	データ取り。	
	12:54	1317	完璧に認識。見つけたと言われる。パイパイと言われる。	よくできてます。
	12:59	1306	自律移動。探索しない。	
	13:15	1327	発見された。青のベストを確認したと言われた。	
	13:38	1326-02	発見したと言われた。	
	14:21	1321-01	看板と人の前で停止。	
	14:39	1311	自律移動。探さず通過。	
	14:31	1326-02	マニュアル操作で通過。	
	14:33	1332	自律移動で通過。	
	14:46	1303	自律移動で通過。	
	14:50	1317	植え込みのブロックにぶつかった。	
	14:52	1306	自律移動で通過。	
	14:57	1327	発見された。	
	14:59	1330-01	発見された。	
	15:01	1326-02	発見された。	
	15:07	1302	発見された。	
15:09	1330-02	自律で通過。		
15:15	1330-02	発見された。		
15:16	1317	発見された。		
15:17	1340	自律で通過。		
15:21	1314	マニュアル操作で通過。		
15:26	1331	マニュアル操作で通過。		
15:29	1321-02	自律で通過。		
14:43	1323	自律移動で通過。		
15:49	1311	自律移動で通過。		
15:50	1303	自律移動で通過。		
15:50	1332	自律移動で通過。		
15:51	1317	マニュアル操作で通過。		

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 (第2エリア2)	11:00	?	コントローラで操作しながら通過。	
	11:04	1326-02	手押しでデータ取得しながら通過。	
	11:07	1332	コントローラで操作しながら通過。	市民の写真撮影に応じていた。
	11:11	1306	停止せず、右側、後方を通過。	
	11:11	1328	目の前で停止も発見はしていない様子。	
	11:12	1326	手押しでデータ取得しながら通過。	
	11:18	1344	後方で停止するものそのまま通過。	
	11:21	1319	コントローラで操作しながら通過。	
	11:23	1303	看板を認識し停止。	
	11:24	1338	近づきながらも通過。	
	11:27	1314	手押しで通過。	
	11:32	1327	オレンジのベストを認識。	
	11:32	1321-01	停止せず、右側、後方を通過。	
	11:35	1313	停止せず、右側、後方を通過。	
	11:45	1317	ポイント付近で前進後退を繰り返すも通過。	
	11:54	1330-02	後方より接近し停止。「見つけた」と言われた。	ポイントからしばらく離れられないでいた。
	11:58	1330-01	右側より接近し停止。「見つけた」と言われた。	
	12:00	1308	コントローラで操作しながら通過。	
	12:03	1323	停止せず、前方を通過。	
	12:07	1330-02	前方より接近し停止。「見つけた」と言われた。	
	12:20	1332	コントローラで操作しながら通過。	
	12:22	1326-02	目の前まで近づくも方向を変え通過。	
	12:24	1322	手押しで通過。	
	12:26	1326-02	付近を探索するも通過。	オレンジ色の自転車に少し反応。
	12:27	1320	コントローラで操作しながら通過。	
	12:28	1302	手押しで通過。	
	12:30	1337	停止せず、カーブして後方を通過。	素通り。走行ルートや状況を読み込ませ中か。
	12:35	1313	ターゲットを認識する動作に入り、「人がいる」ところまでは認識できたが、ターゲットと認識することができず通過。スタッフ「ダメでした」とコメント。	
	12:35	1311	3m程度の距離で認識動作に入ったが、ターゲットと認識することができず通過。ノバホール等の壁面付近を走行。	
	12:53	1330-02	停止せず、カーブして後方を通過。	素通り。走行ルートを確認中か。
	12:57	1307	停止せず、カーブして後方を通過。	素通り。走行ルートを確認中か。
	13:00	1330-02	左回りで接近するも、途中で左折して停止。	
	13:05	1306	停止せず、前方を通過。	
	13:23	1344	停止せず、前方を通過。結構スピードが速い。	
	13:26	1327	発見された。「発見しました」と言われ、顔認識された。	ゆっくり近づいてきた。
	13:38	1332	停止せず、前方を通過。	
	13:44	1326-02	少し離れた所で一度停止した後、目の前に近づいてきた。「お疲れ様です」と言われた。	
	13:50	1303	急に曲がってこちらに近づいてきた。目の前で停止。	
	13:52	1309	停止せず、前方を通過。	
	14:32	1321-01	停止し、色々と探していたが発見せず、左方を通過。	
	14:36	1326-01	停止せず、左方を通過。	
	14:40	1332	停止せず、左方を通過。	
	14:55	1303	2秒停止し、「見つけた」と言って左方を通過。	
	15:00	1306	見つけようとしていても見つけないままで左方を通過。	
	15:04	1327	見つけようとしていても見つけないままで左方を通過。	
	15:10	1326-02	5秒停止し、「発見しました」と言って左方を通過。	
	15:20	1302	3秒停止し、私を発見したようでした。左方を通過。	
15:25	1330-02	3秒停止し、「見つけた」と言って左方を通過。		
15:26	1313	停止せず、左方を通過。		
15:26	1314	停止せず、左方を通過。		
15:30	1317	停止せず、左方を通過。		
15:32	1330-02	3秒停止し、「見つけた」と言って左方を通過。(2回目)		
15:44	1340	停止せず、左方を通過。		
15:57	1317	停止せず、左方を通過。		
15:58	1303	2秒停止し、「見つけた」と言って通過。		
15:59	1332	停止せず、左方を通過。		

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4 (第3エリア1)	11:33	1302	発見された。	
	11:47	1327	「発見しました」「顔認識をします。こちらをご覧ください」「オレンジの帽子を確認しました」などと発見	探索対象者発見のプロトコルがよくできているように見えた。
	11:55	1313	停止せず、前方を通過。	リモコンによるテスト走行。
	11:56	1326-01	発見された。電子音で発見を表示。	水平向きTipURGで反射強度を見て看板の左右縦に貼った反射テープを見ている。
	12:01	1303	発見された。電子音を「発見」表示。	5m位からアプローチ。スムーズに接近して発見。約30秒以内。
	12:10	1321-01	発見できず通過。4m位離れて一旦停止したが発見せず。	視覚探索範囲のチューニング中とのこと。
	12:17	1303	発見した。2回目のアプローチ。	1回目と同様の挙動。
	12:23	1344	通過。データ取り走行。	データ取り走行。正面よりアプローチ。
	12:36	1330-01	発見。音声表示。戻って2回目発見。	4m前からアプローチ。
	12:38	1308	通過のみ。	テスト走行。
	12:39	1320	通過のみ。右からアプローチ。	テスト走行。
	12:40	1322	通過のみ。右からアプローチ。	テスト走行。
	12:41	1332	通過のみ。左からアプローチ。	テスト走行。
	12:43	1330-01	エリア1周して2回目発見。「見つけた」と言わずに発見。	
	12:45	1302	通過のみ。	
	12:46	1326-02	発見。3m先から見つけた。「第3エリアの1人目を発見」と発声。	
	13:05	1313	実験走行。発見できず通過。	
	13:10	1317	通り過ぎてから停止。発見できずにそのまま直進。	停止時、急停止である。
	13:23	1306	発見できず通過。	
	13:25	1330-02	3m程度で一時停止。その後、徐々に前進。1m手前で停止後、発見アナウンス。	
	13:35	1344	通過のみ。	
	13:46	1330-01	徐々に接近。1m以内で停止後、発見アナウンス。	バックして回避しているものの、通り過ぎる際足元を通っている。
	13:51	1330-01	目前まで来たが発見ではない様子。そのままバックし、戻った。	
	14:11	?	探索対象者、トランシーバーテスト。	
	15:07	?	しばらく停止した。	
	15:16	1327	「発見しました」と言われた。顔写真を撮られた。	
	15:30	1326-02	近くで停止した。写真を撮られた。	
	15:54	1330-02	「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5 (第3エリア2)	11:14	1320	停止せず、右方を通過。(手動)	
	11:15	1326-02	停止せず、右方を通過。(手動)	
	11:16	1320	停止せず、左方を通過。(手動)	
	11:17	1326-02	停止せず、左方を通過。(手動)	
	11:21	1305	停止せず、右方を通過。(手動)	
	11:25	1332	停止せず、右方を通過。(手動)	
	11:31	1302	右前方で1秒停止後、右方を通過。	
	11:34	1326-01	停止せず、左方を通過。(手動)	
	11:39	1302	前方50cmで数秒停止し、音を鳴らす。	
	11:49	1327	停止せず、右方を通過。	
	11:50	1303	右前方で数秒停止。音を鳴らす。	
	11:54	1313	停止せず、右方を通過。(手動)	
	12:00	1303	見つけたと言われた。	2mくらい離れてる。
	12:04	1303	2回目見つけたと言われた。	停止した？
	12:06	1321-01	停止して見つけたらしい。	最大15cmくらいまで近づいた。
	12:15	1303	停止して見つけた。	足に少し当たった。
	12:19	1303	2回目。停止して見つけた。	
	12:24	1344	通り過ぎる。	
	12:36	1308	通り過ぎる。	マニュアル走行。
	12:38	1320	通り過ぎる。	マニュアル走行。
	12:38	1322	通り過ぎる。	マニュアル走行。
	12:41	1330-01	見つけたと言われた。	横から近づく。
	12:43	1332	通り過ぎる。	マニュアル走行。
	12:46	1302	通り過ぎる。	マニュアル走行。
	12:49	1326-02	音が鳴り近づく。見つけたと言われ、3秒カウント。お疲れ様。	見つけたというのが分かりやすかった。
	13:03	1337	通り過ぎる。	マニュアル走行。
	13:11	1313	通り過ぎた。	
	13:12	1317	停止し、何かロボットがしゃべったがすぐに行ってしまった。	
	13:20	1306	認識せず、はるか手前を通過。	
	13:23	1330-02	1.5mほど手前で停止。5秒ほどしたらまた動き出した。	マスクをしていたため、顔認識せず。「マスクを取ってください」と言われ外したら認識した。
	13:28	1330-02	停止後、「みーつけた」と言われた。	
	13:34	1344	通り過ぎた。	
	13:44	1330-01	停止後、「みーつけた。バックします。気を付けてください」と言われた。	左方から近づいてきた。
	13:49	1330-01	停止後、「みーつけた。バックします。気を付けてください」と言われた。	右方から近づいてきた。
	13:56	1332	通り過ぎた。	
	14:07	1344	停止せず通過。	
	14:10	1322	手押しで通過。	
	14:10	1323	コントローラで操作しながら通過。	
	14:25	1323	停止せず通過。	
	14:35	1323	停止することなく、前方を右→左へ通過したが、その後、台車に載せて引き上げ。	立ち止まりロボット上のパソコンを操作。
	14:50	1326-01	停車することなく、前方を右→左へ通過。	手で押している？
	15:02	1332	ルート:本ポイント④→⑤でなく、⑤→④を走行。通過。	
	15:05	1303	ターゲットを識別。	
	15:10	1321-01	停車することなく、右→左へ前方を通過。	
	15:15	1311	停車することなく、前方通過。	
	15:15	1327	顔撮影するも識別できず。(判読不可)の撮影でベストで識別成功。	④よりも⑤が先になった。
	15:17	1306	停車することなく、右→左へ前方を通過。	
	15:28	1326-02	識別された。	
	15:33	1326-02	前方より接近し停止。認識された。2度目の発見。	
	15:37	1306	データ取りの為接近し、通過した。	
	15:40	1330-01	前方より接近し、「見つけた」と言われた。	
	15:48	1321-02	停止せず、前方を通過。	
	15:49	1313	停止せず、前方を通過。	
	15:49	1321-01	停止せず、前方を通過。	
	15:55	1326-02	前方より接近し停止。認識された。3回目。	
16:00	1330-02	前方より接近し停止。「見つけた」と言われた。	識別成功！	