

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
1401	宇都宮プロジェクト	2	・コース視察 ・データ取得	データ取得の為のソフトウェア準備	コースおよび対象人物の測域センサーデータ取得	コースのマップが作成できた					
1403	AMSL Racing	2	・コース視察 ・データ取得		説明会のみ参加。						
1404	内村研究室	4	・コース視察 ・データ取得 ・マニュアル走行 ・自律走行	安定した自律走行、および大域での探索対象の特定	第1探索エリアを計測および走行実験	走行中に途中で失敗	第1探索エリア	第1探索エリアの半分程度まで	地図を正確にする	計測プログラムの不備	約150m
1405	横浜国立大学藤本研究室	4	・コース視察 ・データ取得	地図作成のためのデータ収集	ロボットを手動で動かしてLRFデータの収集を行う	暑さによってPCが落ち、あまり収集できず。第1探索エリアのデータのみ収集した。					

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	
1406	つくばろぼっとサークル	6	・コース視察 ・データ取得	オドメトリ、URGのデータ取得。	マニュアル操作でオドメトリとURGのデータの保存。	成功。						
1408	群馬大学・ミツバチーム	4	・コース視察 ・データ取得 ・マニュアル走行 ・自律走行	・中域自己位置推定のテスト ・障害物検出のためのデータ取得	■教示走行実験 地図構築 ■自律走行実験 全区間での自律走行の確認	全区間でのデータ取得ができた。 第1探索エリア、トライアル走行成功。	人探索を含まない自律走行。 区間毎/全区間。	第1探索エリアの自律走行(記録走行)成功。ただし、人探索は含まない。	障害物検出。	下向LRFによる障害物回避が構築されていないため。	第1探索エリアのトライアル走行成功。	
1409	群馬大学リバスタチーム	4	・コース視察 ・データ取得 ・マニュアル走行	走行に必要なデータの取得。	コースをマニュアル操作で走行しデータを取得。	マップ生成に必要なデータの取得に成功。						
1410	早稲田大学天野研究室	8	・コース視察 ・データ取得		コース視察・調査、他チーム視察。	コース概要を理解することが出来た。						

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
1411	金沢工業大学 demura.net	1	・コース視察 ・データ取得	GPSの評価。	Hemisphere R220とUblox-6のGPS受信機を使い、コースを徒歩で移動し、自己位置推定の評価を実施した。	両受信機とも高いビル付近や上空が開けていない場所ではFixせず、自己位置の推定誤差(数m)が大きかった。それ以外の場所では、R220に関しては2周波機ということもあり、サブmの精度で推定できた。Ubloxに関しては2m程度の精度で推定可能であった。					
1412	岡山ロボテック研究会	2	・コース視察 ・データ取得		GPSデータの取得、写真撮影、他チームロボットの視察。	目的のデータを取得できた。					
1414	法政大学自律ロボット実験室(ARL)	2	説明会のみ参加								
1415-01	千葉大学知能機械システム研究室 ロボット: CIMS2014	2	・コース視察 ・データ取得 ・自律走行	地図の取得、自律走行実験。	・地図データの取得 ・自律走行実験	自律走行の完走	人探索なし走行	完走	人探索	なし	完走

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
1415-02	千葉大学知能機械システム研究室 ロボット: Cranberry2014	3	・コース視察 ・データ取得 ・自律走行	自己位置推定の 検証	地図作成 自律走行	完走できた	人探索なし走行	完走	人探索	センサーエラーが 発生	完走
1416	芝浦工業大学 マイクロメカトロニクス研究室	5	・コース視察 ・データ取得 ・マニュアル走行 ・自律走行	ロボットを手押し でコース1周分の データ取得。	・ロボットの手押し によるカメラ画像 とLRFのスキャン データ取得。 ・大清水公園ス タート付近をLRF とカメラで自律走 行。	・データ取得は成 功。 ・自律走行は失 敗。	LRFで壁検出し、 姿勢角補正に よって、WP間の 直進走行を制御。	30m程。	・カメラによる歩道 のエッジを誤検出 する点。また、通 信等のエラー。	・バグ。(不明) ・PCの不調?	
1418	芝浦工業大学 HRI研究室	3	・説明会の参加 ・コース視察	参加者説明会に 参加し、コースの 視察として写真撮 影を行った。	説明会参加によ るルールの確認 ができ、また検 索対象人物と会場 の画像データを 入手できた。						
1419	関西大学 ロボット・マイクロシステム研究室	4	・コース視察 ・データ取得		他チームの実験 の視察 データ取得	多くのデータが 取得できたので、大 学でじっくりと解 析したい。					

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	
1421	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	走行ログの取得。	第1探索エリアの走行ログの取得。	各種センサのログを取得できた。						
1423	電気通信大学 知能システム学講座	7	・コース視察 ・データ取得	つくばの地図データの取得	コントローラーを使ってログデータの記録	1周分のデータを記録	記録したログデータから地図データおよび経路が生成できているか、走行しながら確認	うまく地図データを読み取れず、15m程度で終了	プログラムの修正、確認	パスがうまく通せていない	15m	
1424	KIRT	6	・コース視察 ・データ取得 ・マニュアル走行	センサデータの取得およびマニュアル操作走行実験	マニュアル操作による第1探索エリアの走行実験	第1探索エリアの走行成功						
1425	圭司と愉快的仲間たち2014	5	・コース視察 ・データ取得 ・マニュアル走行		環境情報の取得姿勢推定の精度の確認	コース全体の環境取得に成功 姿勢推定のデータ集めに成功						

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	
1427	日本工業大学 石川研	3	・コース視察 ・データ取得	説明会、課題コース説明会への参加	説明会・課題コース説明のみの参加	なし						
1429-01	千葉工業大学 ロボット設計・制御研究室 ロボット:RDC α	7	・コース視察 ・データ取得 ・マニュアル走行 ・自律走行		・データ収集のための試験走行 ・取得したデータを用いて、自律走行	・データ収集時にミスがあった ・上記の理由から、自律走行は100mほどしか行えなかった	取得したデータを用いて自律走行を行った	スタートから100mほど	正しくデータを取得できるように注意する	スタート時のデータが正しく取得できていなかった	記録走行は行っていません	
1429-02	千葉工業大学 ロボット設計・制御研究室 ロボット:RDC β	2	・コース視察 ・データ取得	コースのマッピングを行う。	台車にLRFを取付け、PCでデータを読み込みマップを描かせる。	途中までしかマッピングすることができなかった。						
1430	大阪工業大学 情報科学部	7	・マニュアル走行 ・自律走行		データ取り	全コースのデータをとった	トライアル区間	半分くらい	マッチング精度向上	ICPマッチング失敗	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
1431	筑波大学 知能ロボット研究室 卵かけ御飯	6	・コース視察 ・データ取得 ・マニュアル走行		地図作成のためのデータ取り 探索対象認識のためのデータ取り	1周分のデータ取得に成功 探索対象のデータ取り					
1432	筑波大学 知能ロボット研究室 robolin.jp	7	・コース視察 ・データ取得 ・マニュアル走行	地図生成のためのデータ取得、研究のためのデータ取得	ロボットに取り付けた●の測域センサからデータを取得しながらマニュアル走行させた。 (※●の部分は解読不能だったため、●としました。)	コースを2周半走行させた ログデータが取れたので帰ってから地図を生成する					
1433	チーム準天頂衛星(JAXA+海洋大)	3	・コース視察 ・データ取得	コースの下見、衛星測位データの取得	コースの下見、衛星測位データの取得	複数衛星測位システム/Rawデータを取得できた					
1434	神奈川工科大学 吉留・河原崎研究室	10	・コース視察 ・データ取得	コースの幅、距離、高さの計測	第1探索エリアのコースの幅、距離、高さの計測 コース環境の確認、ビデオ撮影	コースの特徴を得ることができた					

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
1435	大阪大学 コマツ講座 大須賀・石川研究室 ジョイントチーム	4	・コース視察 ・データ取得 ・マニュアル走行		ロボットのセンサ を動作させながら 手段走行を行っ た	カメラ、GPS、 IMU、LRF、エン コーダを取得した					
1436	長岡工業高校 ロボット部OB	1	・コース視察 ・データ取得								
1437-01	尾崎研究室 ロボット:MAUV	3	・自律走行		第1探索エリアの 自律走行	トライアル完走	第1探索エリアの 自律走行	トライアルコース 完走	人探索(実施せ ず)		トライアルコース 完走
1437-02	尾崎研究室 ロボット:sara	3	・自律走行		自律走行 データ取り	完走	ティーチング・プレ イバックで走行	完走	人探索	まだ実装していな い	ゴール手前300m 前でリタイヤ PCが落ちた

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
1438	T-WAVE SPIRITS	6	・コース視察 ・データ取得	GPSデータの取得、LRFのデータ取得、WayPointの作成	・GPSデータ取得 ・LRFのデータ取得 ・WayPointの作成を行った。(手押し)	・GPSデータの取得の確認を行い、データの取得できる場所、できない場所を明確にした。 ・LRFでランドマーク検出を行い、精度の確認を行った。					
1439	神奈川工科大 兵頭研究室	5	・コース視察 ・データ取得		コース情報の収集	大清水公園の状況の把握					
1440	明星大学	2	・コース視察 ・データ取得	大清水公園の地図作成							
1441	小山高専・弓削商船高専	2	・コース視察 ・他チームの視察		説明会のみ						

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
1443	Project C.G.S.	2	・コース視察 ・データ取得	課題コースに関する情報取得。	説明会に参加。 コースの静止画、 動画の撮影。						
1444	東京高専ロボティクス連携チーム	5	・コース視察 ・データ取得	コース全体の確認を行った。 ロボットは持ち込まず、実験も行っていない。							
1446-01	防衛大学校 滝田・伊達研究室	3	・コース視察	特になし							
1446-02	防衛大学校 滝田・伊達研究室	3	・コース視察	特になし							
1447	Titech SANEKEN STEREO TEAM	5	・自律走行		大清水公園内での自律走行実験	カメラからの距離情報は得られていたが、角を早く曲がり過ぎてしまう症状が見られた	本番同様の走行実験(大清水公園内)	スタート直後の直線80m程	うまく曲がれない(距離のスケールが間違っている)原因の解明	不明、今後解明	