

No.	チーム名	参加人数	本走行前実験走行	その内容	本走行後実験走行	その内容
1401	宇都宮プロジェクト	2	実施	対象人物の見地確認	未実施	-
1402	大阪市立大学 知能情報処理研究室	4	実施	自律走行実験とパラメータ調整	実施	自律走行実験とパラメータ調整
1403	AMSL Racing(明治大)	9	実施	自律走行および動作確認	実施	自律走行および動作確認
1404	内村研究室(芝浦工大)	4	実施	-	実施	-
1405	横浜国立大学 藤本研究室	5	実施	プログラム調整のための自律走行実験	実施	プログラム調整のための自律走行実験
1406	つくばぼっとサークル	10	未実施	-	実施	オドメトリとURGのデータ処理の確かめ
1407-01	CIR-KIT (KIT-C3)	8	実施	トライアルゴール付近での失敗	実施	折り返した後、さくら大橋まで自律走行成功
1407-02	CIR-KIT (KIT-C4)	8	実施	環境地図を用いた自律移動。自己位置を見失う(複数回)。手動で修正を行い公園を一周。	実施	環境地図を用いた自律移動。約60m地点で自己位置を見失い、約90mでリタイア。
1408	群馬大学・ミツバチーム	4	実施	自律走行と教示経路の確認	未実施	-
1409	群馬大学リバストチーム	4	実施	大清水公園内を自律走行	未実施	-
1410	早稲田大学 天野研究室	11	実施	ゴール前と公園内一部区間の確認	実施	コースアウトした地点のWaypointの修正、確認
1411	金沢工業大学 demura.net	5	実施	本走行前確認走行	実施	データ取り
1412	岡山口ロボテク研究会(中国ポリテクカレッジ)	5	未実施	-	未実施	-
1413	北京大学POSSチーム	5	実施	まだまだです、これからも頑張ります	未実施	-
1414	法政大学自律ロボット実験室(ARL)	5	実施	自律走行でどこまで行けるかを確認。公園トイレのスロープ付近で自己位置がおかしくなり、コースアウト	未実施	-
1415-01	千葉大学 知能機械システム研究室(CIMS 2014)	3	実施	-	実施	-
1415-02	千葉大学 知能機械システム研究室(Cranberry 2014)	3	実施	-	実施	-
1416	芝浦工業大学 マイクロメカトロニクス研究室	4	実施	プログラムの動作確認。主にカメラで経路の緑石が取れるよう調整	実施	データ取り

No.	チーム名	参加人数	本走行前実験走行	その内容	本走行後実験走行	その内容
1417-01	関西学院大学中後研究室(14式装輪走行車)	7	未実施	-	未実施	-
1417-02	関西学院大学中後研究室(Type w)	3	未実施	-	未実施	-
1418	芝浦工業大学HRI研究室	-	-	-	-	-
1419	関西大学 ロボット・マイクロシステム研究室	6	実施	走行プログラムの試運転	実施	データ取り
1420	芝浦工業大学ロボティクス研究室	3	実施	マップの走行、自律移動	実施	waypoint走行
1421	早稲田大学マイクロマウスクラブ	6	実施	第1探索エリアの自律走行を実施。途中でコースアウト	実施	走行中に電池切れで中止
1422	金沢工業大学夢考房自律走行車プロジェクト	6	実施	GPSの補正の度合いのチェック	未実施	-
1423	電気通信大学 知能システム学講座	7	実施	第2探索エリアに走った直後、木の周りの緑石に当たり終了	実施	完走、第1探索エリア発見
1424	KIRT(工学院大学)	6	実施	ロボットの自律走行テスト(第1探索エリア試走)	実施	ロボットの自律走行テスト(第1探索エリア試走)
1425	圭司と愉快的仲間たち2014(東北大)	4	未実施	-	未実施	-
1426	三重大学 プロジェクト 3S	3	実施	トライアル走破	未実施	-
1427	日本工業大学 石川研	4	未実施	-	未実施	-
1428	Demura Kensei Technology(金沢泉丘高校)	2	実施	ウェイポイント走行の実施	実施	ウェイポイント走行の実施
1429-01	千葉工業大学 ロボット設計・制御研究室(RDC α)	3	実施	-	実施	-
1429-02	千葉工業大学 ロボット設計・制御研究室(RDC β)	5	実施	-	実施	-
1430	大阪工業大学情報科学部チーム	7	実施	-	実施	-
1431	筑波大学 知能ロボット研究室 卵かけ御飯	8	実施	修正した経路を確かめるための自律走行	実施	研究のための自律走行・データ取り
1432	筑波大学 知能ロボット研究室 robolin.jp	7	実施	全ての課題を達成して、自律走行を成功した	実施	データのログ取得

No.	チーム名	参加人数	本走行前実験走行	その内容	本走行後実験走行	その内容
1433	チーム準天頂衛星(JAXA+海洋大)	6	未実施	-	未実施	-
1434	神奈川工科大学 吉留・河原崎研究室	9	実施	3m、10秒	実施	プログラム修正後、70m走行成功
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	実施	-	実施	-
1436	長岡工業高校 ロボット部OB	2	実施	走行プログラムの確認	未実施	-
1437-01	尾崎研究室(宇都宮大)(MAUV)	7	実施	大清水公園内を自律走行	実施	大清水公園内を自律走行
1437-02	尾崎研究室(宇都宮大)(sara)	7	未実施	-	未実施	-
1438	T-WAVE SPIRITS(東海大)	-	-	-	-	-
1439	神奈川工科大学 兵頭研究室	8	実施	自己位置推定システムのチェック	未実施	-
1440	明星大学	-	-	-	-	-
1441	小山高専・弓削商船高専	7	実施	400mを完走	未実施	-
1442	成蹊大学 制御工学研究室	3	実施	-	実施	-
1443	Project C.G.S.	6	実施	waypointの確認 障害物回避のパラメータの確認	未実施	-
1444	東京高専ロボティクス連携チーム	6	実施	トライアル完走できず	実施	トライアル完走できました！
1445	明治大学 MORIOKA LAB.	5	実施	大清水公園内を自律走行	実施	大清水公園内を自律走行
1446-01	防衛大学校 滝田・伊達研究室(Smart Dump 8)	7	未実施	-	未実施	-
1446-02	防衛大学校 滝田・伊達研究室(AR Chair)	7	実施	自律走行テスト(プログラムの修正)	未実施	-
1447	Titech SANEKEN STEREO TEAM(東京工大)	5	実施	調整走行	未実施	-
1448	信州大学AISLAB	6	実施	自律走行の確認	実施	ログデータ取得