



TSUKUBA CHALLENGE
2013

つくばチャレンジは、我々人間が普通に生活する生活環境 (Real World) の中で、人間と共存し、環境との親和性を保ち、確実に働くことのできるロボットの実現を目指す技術チャレンジです。自立型ロボットが、安全・確実に自律的に走行し、指定された対象の物や人を探索することを課題としています。大学や企業研究所等の研究チームから個人まで参加し、ここで参加した各チームの技術は学会やシンポジウムを通して皆で共有され、次回のチャレンジに活用されます。お互いの技術情報を公開し共有しあうことでロボット技術の発展につながります。私たちは、このような取り組みの先に「人とロボットが共存する社会」があると考えています。



つくばチャレンジ 2013

より確かな技術へ

本走行 **11/17(日)**

ロボットの走行エリア:

つくばセンター広場と大清水公園、
及びそれらを結ぶ遊歩道



実験走行: 7/6(土)・8/3(土)・8/31(土)・
9/22(日)・10/5(土)・10/27(日)・
11/11(月)・11/15(金)・11/16(土)



TSUKUBA
CHALLENGE
2013



主催: つくばチャレンジ実行委員会、つくば市
共催: 独立行政法人科学技術振興機構
筑波大学
一般財団法人日本ロボット学会
一般社団法人日本機械学会
公益財団法人計測自動制御学会
公益財団法人つくば科学万博記念財団
協力: 公益財団法人ニューテクノロジー振興財団

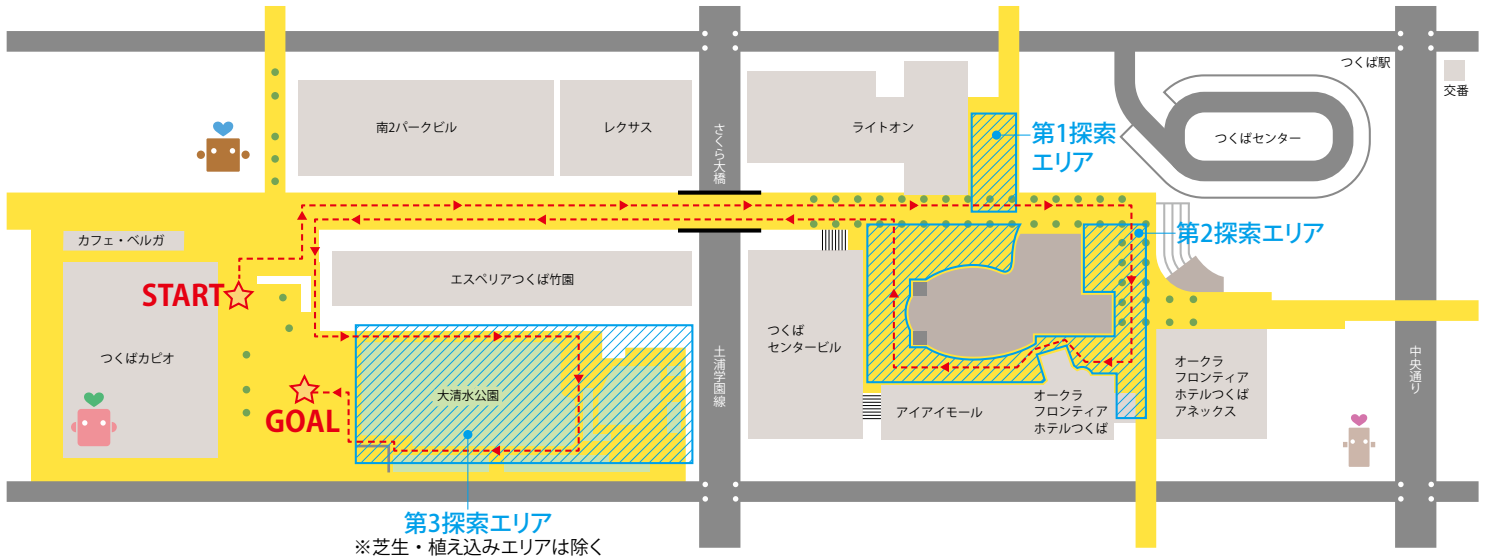
つくばチャレンジ地元企業応援団 (予定)
株式会社常陽銀行、カスミ、関彰商事株式会社、株式会社筑波銀行、株式会社つくば研究支援センター、つくば市商工会、つくばセンター地区活性化協議会、筑波都市整備株式会社、沼尻産業株式会社、育良精機株式会社/株式会社広沢製作所

問い合わせ
つくば市国際戦略総合特区推進部 科学技術振興課内つくばチャレンジ事務局 Tel. 029-883-1111(代) Fax. 029-868-7640 E-mail: challenge@rt-tsukuba.jp

つくばチャレンジ2013

コース・課題

1. 2013年のスタート点とゴール点は、つくばカピオの正面広場
2. 探索エリアはつくばセンター広場や大清水公園に設定
3. 探索エリア毎の探索対象の人数は予め公表しておく
4. ロボットが走行すべき距離は1.23km。持ち時間は90分



※芝生・植え込みエリアは除く

登録チーム (44チーム、計47台)

No.	チーム名	ロボット名	責任者名
1	天野研究室(早稲田大学)	KOJIRO	北村 光教
2	機械制御工学研究室(芝浦工業大学)	やまぶき3	内村 裕
3	宇都宮プロジェクト	アロマックス4	江口 純司
4	芝浦工業大学 HRI研究室	PAR-13	水川 真
5	金沢工業大学 demura.net	けんせいちゃん5号機	出村 公成
6	横浜国立大学 藤本研究室	PeGASuS	藤本 康孝
7	芝浦工業大学 ロボティクス研究室	Arl-2013	安藤 吉伸
8	早稲田大学 マイクロマウスクラブ	Capybara A.T.	佐藤 高志
9	CIR-KIT(九州工業大学)	KIT-C3	有田 裕太
10	群馬大学・ミツパチーム	MG13	塩谷 敏昭
11	法政大学 自律ロボット実験室(ARL)	Orange2013	小林 一行
12	AMSL Racing(明治大学)	Infant	黒田 洋司
13	小山高専・弓削商船高専	ERIC	SAM ANN RAHOK
14	芝浦工業大学 マイクロメカトロニクス研究室	MML-04	長谷川 忠大
15	金沢工業大学 夢考房 自律走行車プロジェクト	コーボくん	中村 昌寛
16	Project C.G.S.	Capybaral.U.	米田 圭佑
17	電気通信大学 知能システム学講座	Cartis	富沢 哲雄
18	新潟県立長岡工業高等学校OB	エンパー-屋外仕様2013	高橋 勝
19	桃太郎@岡山(中国能開大)	あまてらす3号	板坂 政昭
20	筑波大学 知能ロボット研究室 robolin.jp	Mair	原 祥堯
21-1	筑波大学 知能ロボット研究室 卵かけ御飯	る〜ぶ	大矢 晃久
21-2	筑波大学 知能ロボット研究室 卵かけ御飯	ひとつぼ	大矢 晃久
22	関西学院大学 中後研究室	Type13 M-UGV	村松 聡
23	明治大学 MORIOKA LAB.	坂本スペシャル(仮)	森岡 一幸

No.	チーム名	ロボット名	責任者名
24	圭司と愉快的仲間たち2013(東北大学)	Marmelo	永谷 圭司
25	三重大学 プロジェクト 3S	MieCLM	松井 博和
26-1	千葉大学知能機械システム研究室	CIMS〜逢〜	大川 一也
26-2	千葉大学知能機械システム研究室	Cranberry	大川 一也
27	防衛大学校滝田研究室	Smart Dump 7	滝田 好宏
28	大阪工業大学情報科学部チーム	プロキオン	佐野 睦夫
29	神奈川工大ロボット・メカトロニクス学科	KAIT ver.2	吉留 忠史
30-1	尾崎研究室チームA(宇都宮大学)	MAUV	尾崎 功一
30-2	尾崎研究室チームB(宇都宮大学)	ARIM	尾崎 功一
31	千葉工業大学 林原研究室ベータ	Auton	林原 靖男
32	千葉工業大学 林原研究室ガンマ	xega2	林原 靖男
33	UEC-TT	High Botto	宮澤 和貴
34	チームデジタルヒューマン(産総研)	Emu	加賀美 聡
35	明星大学	Bright Star 2013	山崎 芳昭
36	TEAM T-WAVE SPIRIT(東海大学)	はなちゃん4号	山本 佳男
37	東京高専ロボットクス連携チーム	高尾3号	多羅尾 進
38	成蹊大学 制御工学研究室	THIGGER	竹田 年延
39	大阪大学 コマツ共同研究講座 UGVチーム	無念1号	倉鋪 圭太
40	福岡大学フューチャービジョン	マップァマップァ-21型	松岡 毅
41	実吉研究室画像チーム(東京工業大学)	山田さん	実吉 敬二
42	東北大学 田所研究室	メカ崎くん	荒川 尚吾
43	つくろぼ	TRC-17	朝倉 靖成
44	北京大学POSSチーム	POSS-TINY	趙 卉菁

