

### 最優秀賞

2A3 厳密コアセット抽出に基づく点群ダウンサンプリングと点群・IMU タイトカップリングを用いた三次元 SLAM

○小出健司（産業技術総合研究所），高野瀬碧輝（産業技術総合研究所），大石修士（産業技術総合研究所），横塚将志（産業技術総合研究所）

### 優秀賞

1A3 GNSS の整数アンビギュイティ決定不要な Rao-Blackwellized Particle Filter による位置推定

○新美大樹（名城大学），藤野杏（名城大学），鈴木太郎（千葉工業大学），目黒淳一（名城大学）

3A1 ICRA 2024 Quadruped Robot Challenge に向けた四脚ロボットナビゲーションシステムの設計と実装

○入江 清（千葉工業大学），吉田 智章（千葉工業大学），松澤 孝明（千葉工業大学），鈴木太郎（千葉工業大学），原 祥堯（千葉工業大学），友納 正裕（千葉工業大学）

### 学生奨励賞

1A2 オンライン学習されたニューラル運動モデルと LiDAR・IMU 制約の密結合によるオドメトリ推定

大河原拓（東北大学）

3A2 Universal HueCode: 照明変化に頑健な最適配色と学習不要な認識に基づくモノクロマーカへの別マーカの埋め込み

横田将輝（東北大学）

## 最終候補者

1A1 ノンパラメトリック分布表現を用いた位置尤度場周辺化による RTK-GNSS の整数アンビギュイティ推定

○高野瀬碧輝（産業技術総合研究所）、小出健司（産業技術総合研究所）、大石修士（産業技術総合研究所）、横塚将志（産業技術総合研究所）

1A2 オンライン学習されたニューラル運動モデルと LiDAR・IMU 制約の密結合によるオドメトリ推定

○大河原拓（東北大学）、小出健司（産業技術総合研究所）、高野瀬碧輝（産業技術総合研究所）、大石修士（産業技術総合研究所）、横塚将志（産業技術総合研究所）、吉田和哉（東北大学）

1A3 GNSS の整数アンビギュイティ決定不要な Rao-Blackwellized Particle Filter による位置推定

○新美大樹（名城大学）、藤野杏（名城大学）、鈴木太郎（千葉工業大学）、目黒淳一（名城大学）

2A1 形式的検証によるロボットシステムの高信頼化のためのソフトウェアプラットフォームの開発

○宮本信彦（産業技術総合研究所）、安藤慶昭（産業技術総合研究所）

2A2 非平面走行対応自律移動ロボット向けの高効率な 3D ガウシアンサーフェルと高さ地図の構築

○白石淳也（ソニーセミコンダクタソリューションズ株式会社）、永松雄二（ソニーセミコンダクタソリューションズ株式会社）、市川サラ（ソニーセミコンダクタソリューションズ株式会社）、田中智也（ソニーセミコンダクタソリューションズ株式会社）、出沼亮輔（ソニーセミコンダクタソリューションズ株式会社）、薄井優（ソニーセミコンダクタソリューションズ株式会社）、片岡大祐（ソニーセミコンダクタソリューションズ株式会社）

2A3 厳密コアセット抽出に基づく点群ダウンサンプリングと点群・IMU タイトカップリングを用いた三次元 SLAM

○小出健司（産業技術総合研究所）、高野瀬碧輝（産業技術総合研究所）、大石修士（産業技術総合研究所）、横塚将志（産業技術総合研究所）

2A4 微分可能シミュレーションによる接触を伴う線状柔軟物体の成形操作計画

○応長健（信州大学），山崎公俊（信州大学）

3A1 ICRA 2024 Quadruped Robot Challenge に向けた四脚ロボットナビゲーションシステムの設計と実装

○入江 清（千葉工業大学），吉田 智章（千葉工業大学），松澤 孝明（千葉工業大学），鈴木太郎（千葉工業大学），原 祥堯（千葉工業大学），友納 正裕（千葉工業大学）

3A2 Universal HueCode: 照明変化に頑健な最適配色と学習不要な認識に基づくモノクロマーカへの別マーカの埋め込み

○横田将輝（東北大学），岡田佳都（東北大学），ハヌフォ ベゼハ（東北大学），大野和則（東北大学），多田隈建二郎（大阪大学），田所諭（東北大学）

以上