

予選（ビデオ・ポスター審査）結果発表

審査員（敬称略，*審査委員長）

九州工業大学大学院生命体工学研究科人間知能システム工学専攻 准教授 安川 真輔*
九州工業大学大学院生命体工学研究科人間知能システム工学専攻 准教授 西田 祐也
西日本工業大学工学部電気情報工学系 准教授 眞田 篤
西日本工業大学工学部電気情報工学系 准教授 園田 隆

審査項目

1. ビデオの体裁（起承転結があるか）
2. 開発コンセプト
3. オリジナリティ
4. ロボットの外観
5. ロボットの安全対策（安全装置など）
6. トマト収穫能力（早さ・個数など）
7. トマトへの配慮（傷をつけない努力をしているかなど）
8. 実用化レベル（ロバスト性・安定性）
9. ポスターの体裁
10. ポスターにおける説明の明確さ

※以上の項目について各項目 10 点の 100 点満点で評価

結果

順位	チーム名	所属	得点	
1位	北九州高専浜松・松尾研究室	北九州高専 浜松・松尾研究室	70.5	予選通過
2位	Hibikino-Toms	九州工業大学 石井研究室	69.5	予選通過
3位	パーフェクトマト	九州職業能力開発大学校	66.5	予選通過
4位	HAYASHI-LAB	九州工業大学 林研究室	64.5	予選通過
5位	Takemura-LaB	西日本工業大学 武村研究室	61.5	予選通過
5位	しゅがらぼ	長崎総合科学大学 佐藤研究室	61.5	予選通過
7位	HSRL	大阪電気通信大学 鄭研究室	60.5	-
8位	トマト・アイラボ 2020	山口東京理科大学 池田研究室	42	-