

		開始時間	終了時間	チームリーダー・タスク設計・音声対話システム チューター: 2名	組み込みハードウェア実装による画像処理 チューター: 2名	移動台車制御・自己位置推定・環境地図作成 (SLAM) チューター: 1名	物体認識・アーム制御 チューター: 2名		
月	9月4日	13:00	14:30	全体ガイダンス					
		14:40	16:10	ROSチュートリアル					
		16:20	17:10						
		17:20	17:50	班ミーティング (交流会)					
火	9月5日	10:30	12:00	タスク設計・実装	ソフトウェア人物追跡画像処理	移動台車制御実装	物体検出実装		
		13:00	14:30						
		14:40	16:10						
		16:20	16:50					班ミーティング (進捗確認)	
水	9月6日	10:30	12:00	音声対話システム実装 (音声合成)	ROS-FPGAチュートリアル	自己位置推定・環境地図生成実装	Deep Learningによる物体認識実装		
		13:00	14:30	音声対話システム実装 (音声認識)	ハードウェア人物追跡画像処理実装				
		14:40	16:10						
		16:20	16:50	班ミーティング (進捗確認)					
木	9月7日	10:30	12:00	音声対話システム実装 (音声認識)	ハードウェア人物追跡画像処理実装	ナビゲーション実装	物体把持実装		
		13:00	14:30						
		14:40	16:10						
		16:20	16:50					班ミーティング (進捗報告会準備)	
金	9月8日	10:30	12:00	進捗報告会準備					
		13:00	14:30	進捗報告会					
		14:40	16:10						
		16:20	16:50	班ミーティング (前半の振り返り会)					
月	9月11日	10:30	12:00	システム統合・動作確認・チューニング					
		13:00	14:30						
		14:40	16:10						
		16:20	16:50	班ミーティング (明日の作業確認)					
火	9月12日	10:30	12:00	システム統合・動作確認・チューニング					
		13:00	14:30						
		14:40	16:10						
		16:20	16:50	班ミーティング (明日の作業確認)					
水	9月13日	10:30	12:00	システム統合・動作確認・チューニング					
		13:00	14:30						
		14:40	16:10						
		16:20	16:50	班ミーティング (明日の作業確認)					
木	9月14日	10:30	12:00	コンテスト準備					
		13:00	14:30						
		14:40	16:10						
		16:20	16:50	班ミーティング (コンテスト準備)					
金	9月15日	10:30	12:00	コンテスト準備					
		13:00	14:30	コンテスト (他演習見学)					
		14:40	16:10	コンテスト (@Home)					
		16:20	17:50	表彰式					