

鳥取ローバーチャレンジ

金子 颯汰

総合研究大学院大学 (SOKENDAI)

国立情報学研究所 (NII)

博士課程

sota@nii.ac.jp

2026-07-25



鳥取ローバーチャレンジ (TRC) 概要

TRC2026

- 主催：鳥取県
- 会場：
 - 鳥取砂丘月面実証フィールド「ルナテラス」
(鳥取大学乾燥地研究センター敷地内)
- 大会アンバサダー：
 - 新人宇宙飛行士Vtuber 月女神イチ





約200名の学生が参加

■エキスパート部門（6チーム）

所属	チーム名
島根職業能力開発短期大学校	PSRR
Rzeszow University of Technology	Legendary Rover Team
東北大、慶應大、農工大、筑波大、理科大	ARES Project
名古屋大学	NAFT Mars Rover Project
九州工業大学	KIT-AURORA
東京大学、東京理科大学ほか	KARURA Japan

TRC2026参加チーム

■エントリー部門（17チーム）

所属	チーム名
Texas A&M University	KARURA US
東京情報大学	SuperNOVA
-	Team T. E. A
東京農工大学	AltitudeZero
筑波大学、大阪工業大学	TSUKUBA ROVER TEAM (T. R. T)
東京情報大学	Noah's Ark
鳥取大学	T-SAT
鳥取大学工学部	RL ロバープロジェクト
室蘭工業大学	SARD

所属	チーム名
東京理科大学	RagResidual
帝京大学	帝京大学
日本大学	ELSTER
京都先端科学大学	THET
東京農工大学	Lightus-1
芝浦工業大学附属中学高等学校	Noname
鳥取大学	実践プロジェクト
ものづくり大学	全力砂漠

競技フィールド - ルナテラス



競技フィールド - ルナテラス



競技内容

3競技:

■科学探査ミッション

- 科学分析
- 画像認識

■自律走行ミッション

- 経路設計
- 自律制御

■無人建設ミッション

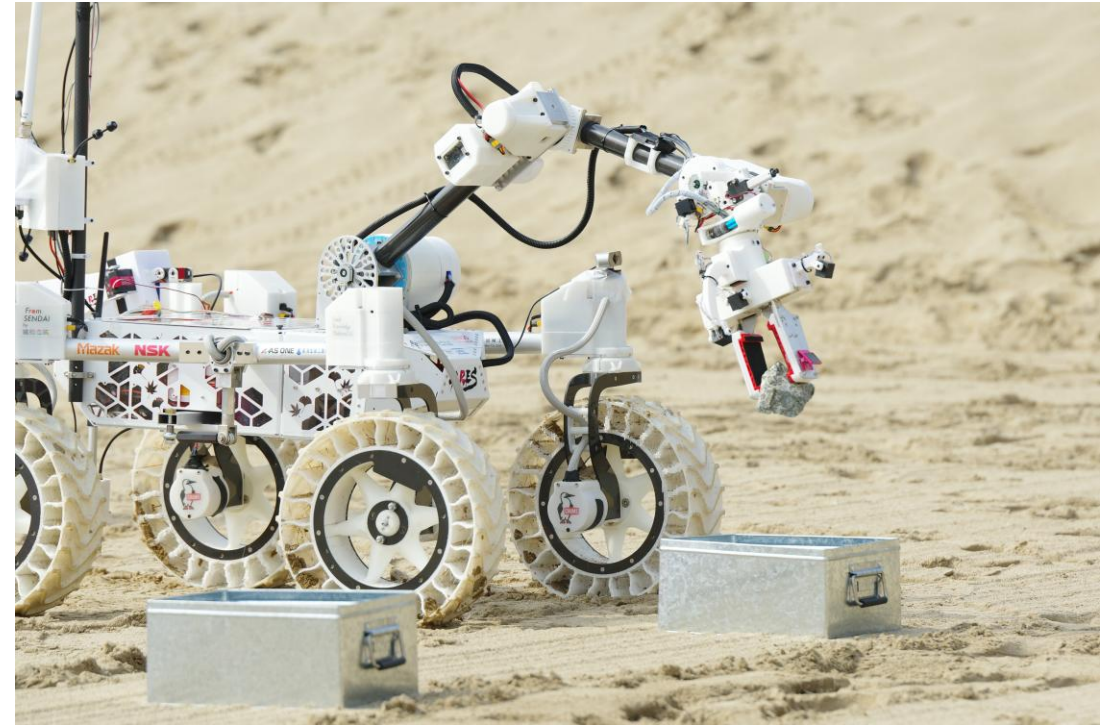
- 測量
- 資材輸送

科学探査ミッション



着陸機整備

ケーブル抜線
ボタン押下



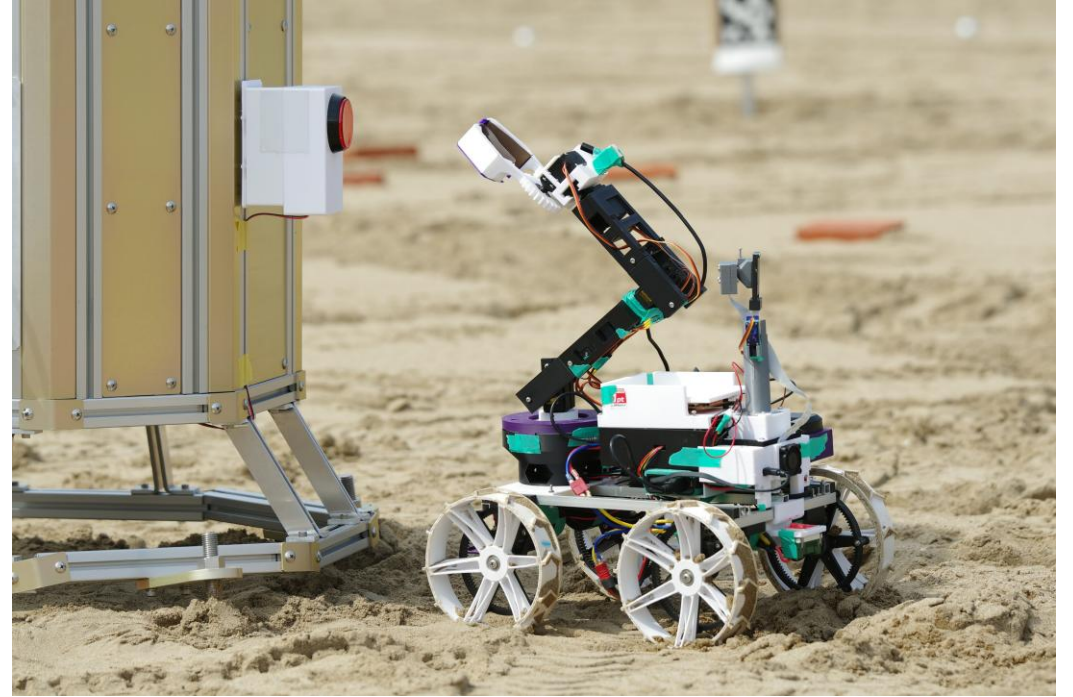
岩石調査

岩石の分析
サンプリング

科学探査ミッション



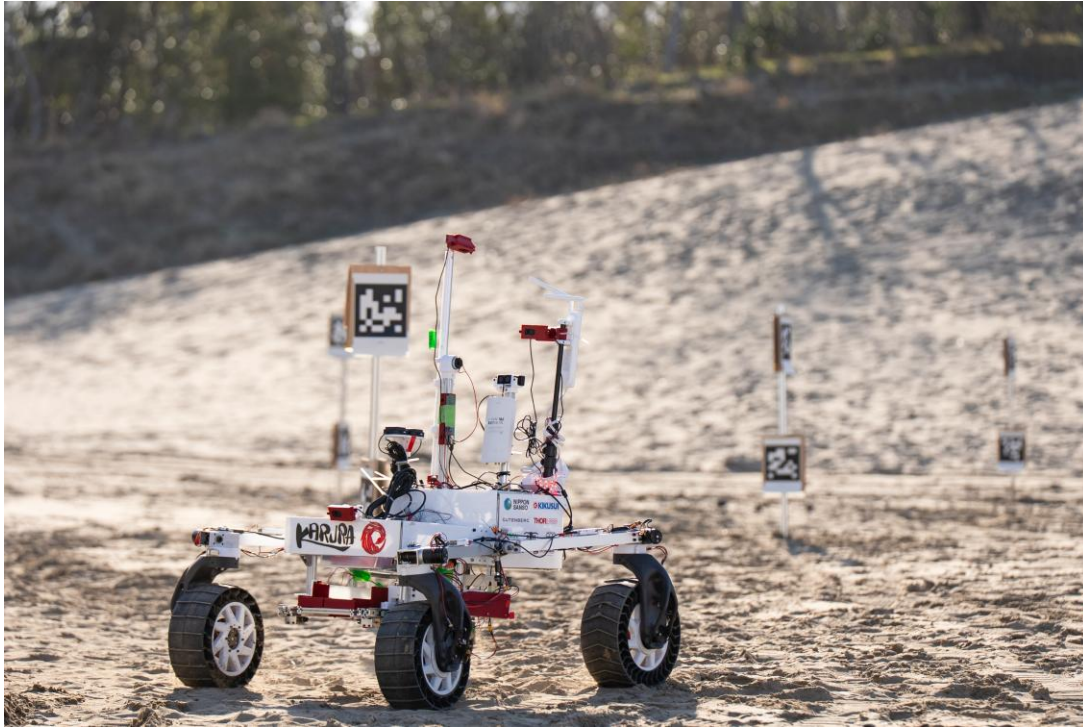
登坂・撮影



着陸機整備

小型の機体でも同様のタスクを実施

自律走行ミッション



経路設計・自律制御

チェックポイントの認識
最適な経路設計
障害物回避

自律走行ミッション



経路設計・自律制御

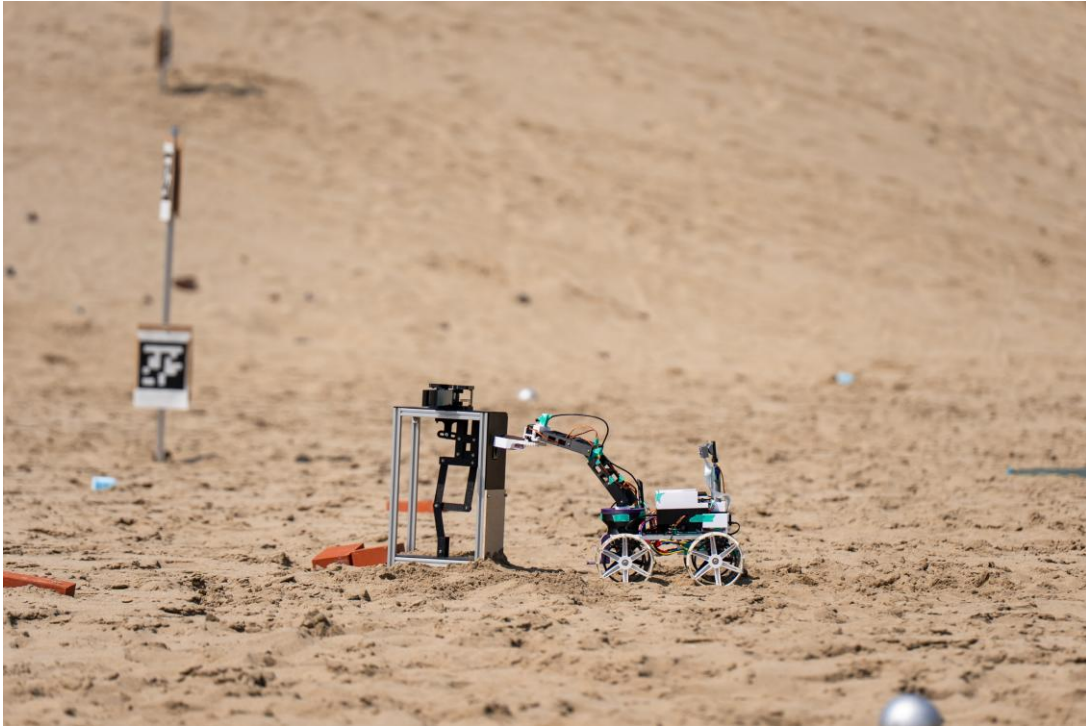
チェックポイントの認識
最適な経路設計
障害物回避

無人建設ミッション



資材輸送

重量物の移動



アンテナ展開

疑似アンテナの展開作業



複数台同時運用

無線の干渉や
機体の衝突回避



ブラインド環境下での遠隔操作

一部ミッションは遠隔操作で機体を操縦
遠隔操作時はフィールドを目視不可



鳥取ローバーチャレンジ2026表彰式

TRC2026運営体制

ご協力いただいた審査員の方々：

- 辻田 勝吉 教授（鳥取大学工学部）
- 亀田 純 副所長・教授（岡山大学惑星物質研究所）
- 平澤 遼 研究開発員（宇宙航空研究開発機構）

ローカル協力

- 影山 智明 助教（鳥取大学工学部）

鳥取ローバーチャレンジ 2026
TOTTORI ROVER CHALLENGE

TRC2027

■ 2027年3月19日(金)から21(日)までの3日間で開催！

■ 競技日は20(土), 21日(日・祝)です

■ 機体審査を19(金)に実施

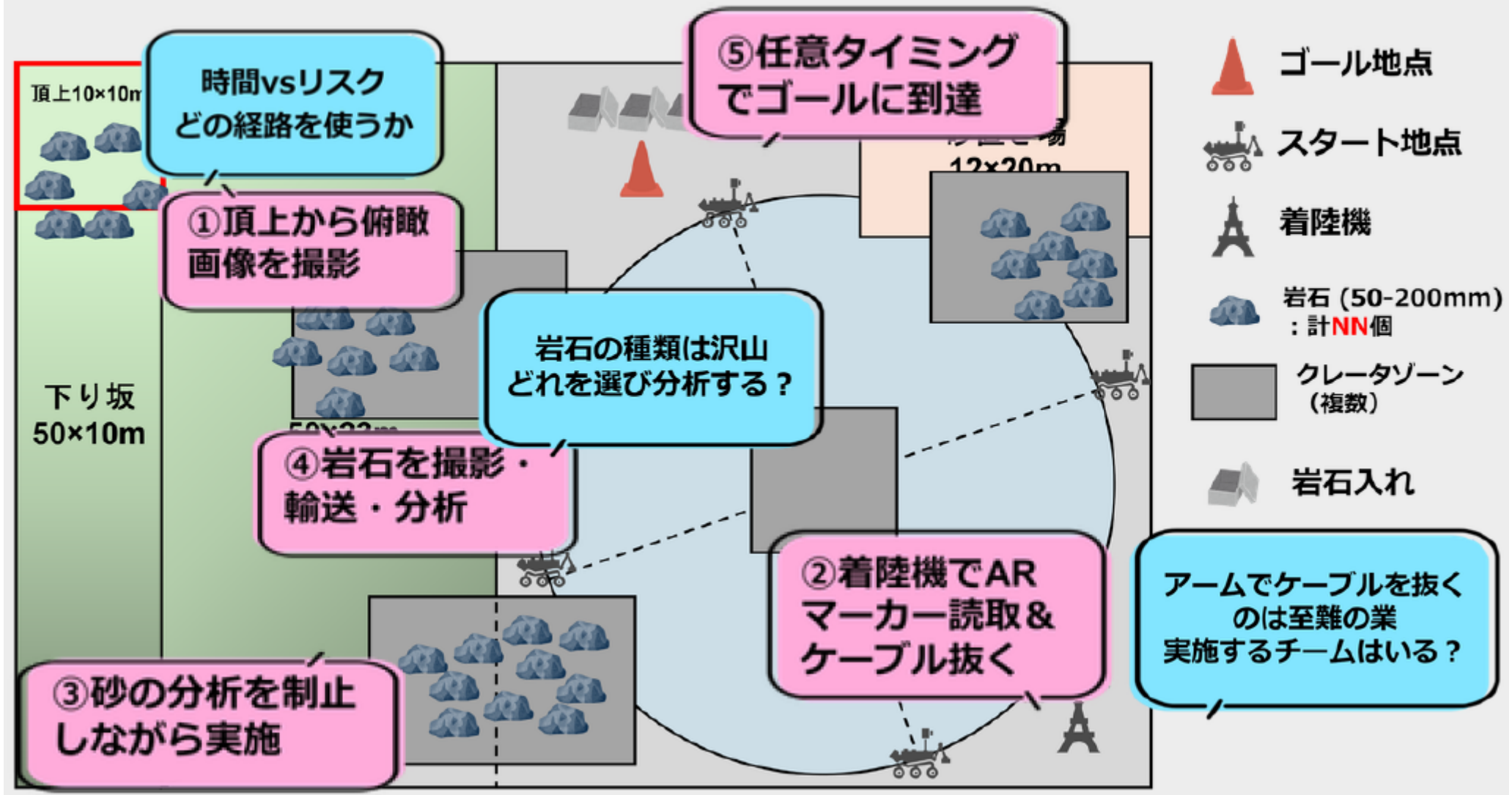
■ 最新情報はSNSとWebにて発信中！

Official SNS (X): [@TRC_Official_PR](#)

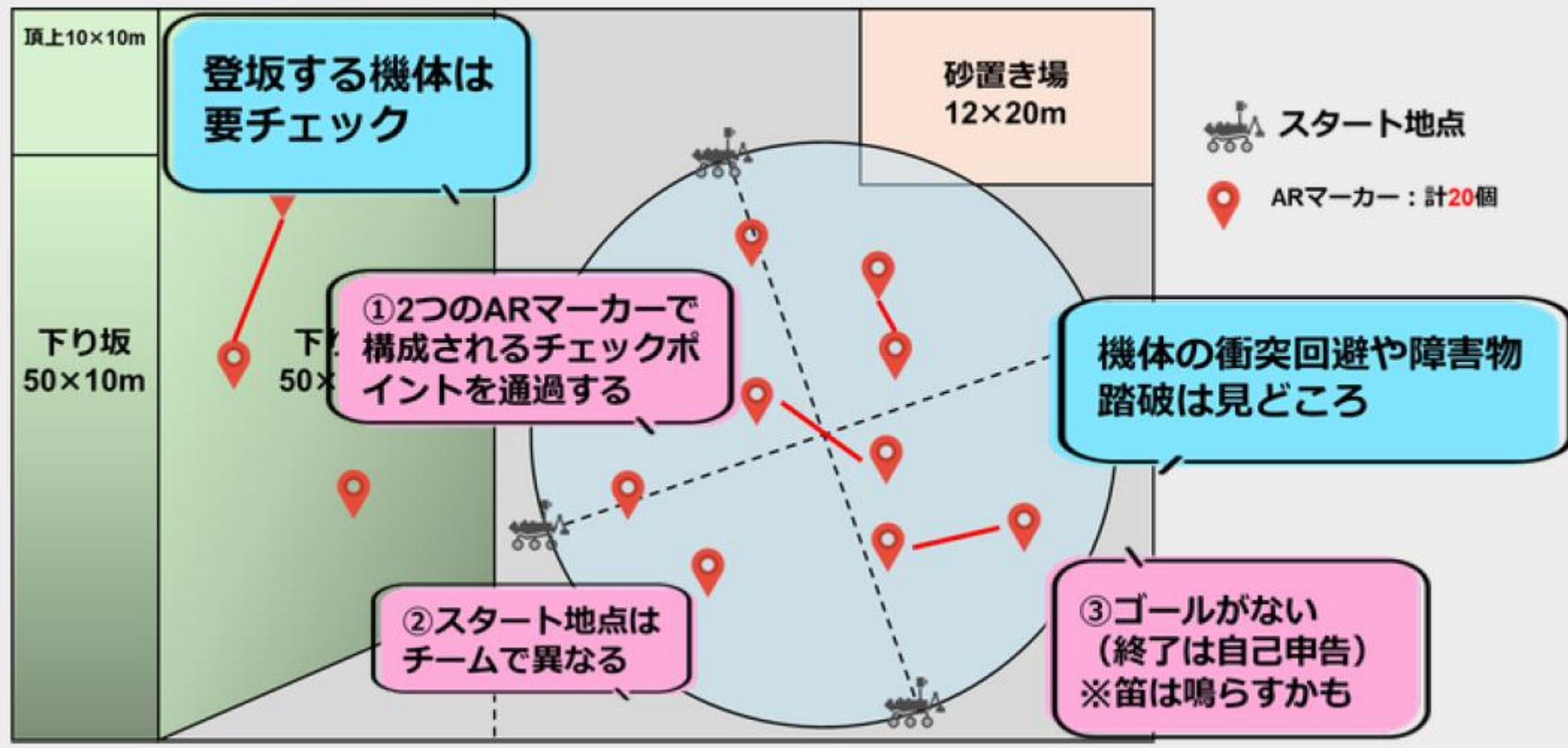
Website: www.tottori-rover-challenge.com/



①科学探査ミッション



② 自律走行ミッション



③無人建設ミッション

