

Japan Innovation Challenge 2025 募集要項

Japan Innovation Challenge 実行委員会（以下「主催者」といいます）が実施する「Japan Innovation Challenge 2025」（以下「本コンテスト」といいます）の応募条件及び実施条件は以下のとおりです。事前に以下の条件をすべてお読みいただき、当該条件に同意したうえで本コンテストにご参加ください。本コンテストへの参加者及び参加チームは、本募集要項及び主催者が定める本コンテストのルールを遵守しなければなりません。

1. 目的

本コンテストの目的は、災害対応分野における、ロボットの製品化に向けた研究・開発を加速することです。また、本コンテストの各課題を達成したロボットが全国に配備されることにより、1つでも救える命が増えることを期待しています。

2. 経緯

2016年から開始した本コンテストにおいて、3つの課題「発見」、「駆付」、「救助」のうち「発見」、「駆付」に関しては、回を重ねるごとに達成の確立、精度が向上してきました。昼だけでなく、夜間や数キロ先の搜索エリアであっても、遭難者を見つけることができます。2024年には、ロボットの設置場所から5キロ以上離れたリモート会場から実施しましたが、「発見」、「駆付」を安定して達成するチームが出ました。また、「救助」に関しても、達成までは至りませんでしたが、実現の可能性が見えてきました。そこで、今年のコンテストでは、まだ達成されていない「救助」を継続して実施するとともに、「発見」、「駆付」に関しては、「より安全に、より短い時間で、より正確に」を目指して、要救助者がいる上土幌の町有林から900kmも離れた東京都内のリモート会場から課題に挑戦する形式とします。

本課題の達成には、ロボットをリモートで操作する以外にも、遠隔でのデータ取り扱いや、天候に左右されないロボットの管理等に関するイノベーションが必要となります。

3. 概要

(1)課題

課題 1 発見

課題 2 駆付

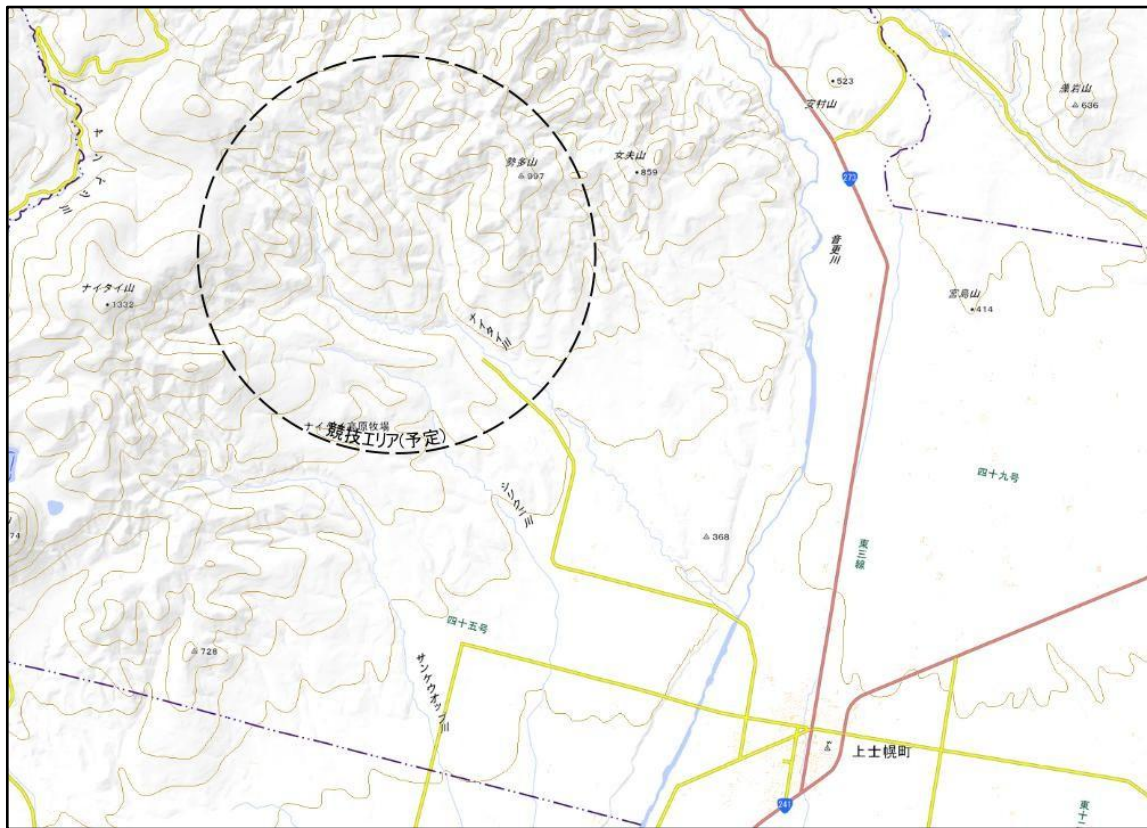
課題 3 救助

(2)賞金

課題	賞金	
課題 1 発見	500 万円	達成チームで分配 詳細は後述
課題 2 駆付	300 万円	
課題 3 救助	2,000 万円	

(3)競技会場

- 競技エリア：北海道河東郡上士幌町の町有林（以下の図を参照）
- リモート会場：FEEEP 上野店



(4)スケジュール（日本時間）

- ア．企画書提出期間 : 2025 年 6 月 1 日(日)～2025 年 6 月 30 日(月) 13:00 まで
- イ．コンテスト準備日・前夜祭 : 2025 年 10 月 17 日(金)
- ウ．コンテスト実施日 : 2025 年 10 月 18 日(土)、2025 年 10 月 19 日(日)の 2 日間
- エ．表彰式・撤収作業日 : 2025 年 10 月 20 日(月)

コンテスト期間中(準備日・実施日)のタイムスケジュール

実施日	競技の実施時間			
	チーム準備	課題 1 発見	課題 2 駆付	課題 3 救助
10 月 17 日(金)	9:00～18:00			
10 月 18 日(土)	9:00～14:00	18:00～24:00	24:00～28:00	11:00～16:00
10 月 19 日(日)	9:00～14:00	18:00～24:00	24:00～28:00	11:00～16:00

※参加チームの数により各競技の実施時間が変動する可能性があります。

(5)参加期間

- コンテストは2日間実施します。
- 任意の1日の参加も可能です。

(6)参加費用

- 本コンテストへの参加費用は無料です。
- 交通、宿泊、食事の手配は各チームで行ってください。
- 交通費、宿泊費、食費その他の費用は、各チームで負担してください。

4. コンテストへの参加

(1)参加資格

- 個人または組織
- コンテストの参加において必要となる申請等手続きが可能であること。
- 代表およびチームメンバーに反社会的勢力に属する者が含まれていないこと。
※1 個人が複数のチームのメンバーおよび代表になることはできません。

(2)参加申込み方法

- 企画書提出期間中に企画書をメールにて主催者 (inquiry@japan-innovation-challenge.com) に提出してください。
- 本募集要項、その他、主催者が別途定める本コンテストのルール等をすべてお読みいただき、同意のうえお申込みください。
- 参加申込み期限は、2025年6月30日(日) 13:00 です。
- 質問がある場合も、主催者 (inquiry@japan-innovation-challenge.com) 宛に連絡をしてください。

(3)事前審査

- 主催者にて企画書を審査し、2025年7月末までに本コンテストへの参加の可否を判断します。
- 主催者は審査の過程で疑問がある場合には、チームに連絡を取ることがあります。特に自作のロボットの場合は安全性を考慮して、動作しているビデオを確認させていただくことがあります。
- 企画書の内容に技術面や安全面等で課題がある場合には、参加を認めない場合があります。
- 企画書の内容は、審査にのみ使用し外部には公開しません。

5. 課題

(1)課題への参加

本コンテストは3つの課題があります。これらの課題すべてに参加する必要はなく、一つの課題だけに参加することも可能です。また、参加する日程についても任意とします。

(2)課題概要

ア. 課題1「発見」

探索エリアに設置された遭難者に見立てたマネキンを発見し、位置と写真を報告する課題です。ロボットは事前に指定するスタートエリアに設置し、ロボットの制御はリモート会場から行います。遭難者に見立てたマネキンは、探索エリア（課題開始時に指定します）に2体配置します。

イ. 課題2「駆付」

探索エリアに設置された遭難者に見立てたマネキンに、レスキューキットを運搬する課題です。ロボットは事前に指定するスタートエリアに設置し、ロボットの制御はリモート会場から行います。レスキューキットを届けるマネキンの座標は課題開始時に指定します。

ウ. 課題3「救助」

競技エリア内に設置された遭難者に見立てたマネキンをスタートエリアまで搬送する課題です。課題1、課題2と異なりロボットの制御は、ロボットのスタートエリア付近で行います。マネキンの座標は課題開始時に指定します。

(3)課題達成の判定方法

課題達成の判定は、各課題の達成基準に基づき主催者が行います。主催者の判定に不服がある場合は、不服の対象となる競技課題への参加チームに限り、主催者に対し不服を申出ることができます。主催者は、不服の申出を受けたときは、その裁量により、必要に応じて再度判定を行う場合があります。

6. 競技会場

(1)定義

- 競技会場は、競技エリアとリモート会場をいいます。
- 競技エリアは、検索エリアとスタートエリアからなります。

(2)検索エリア

- 約 1 km²の広さです。
- 携帯電話の電波が入らない可能性があります。
- 参加チームは立ち入ることができません。

(3)スタートエリア

- ロボットを設置するためのエリアです。
- チーム毎、課題毎に 1 区画用意します。
- 1 チームで複数のロボットを使用する場合は、すべてのロボットが 1 区画に収まるように設置してください。
- 1 区画の大きさは、幅 1,400mm、奥行 1,900mm、高さ 1,800mm です。
- 課題 3 においては、1 区画の大きさの制限はありません。
- 検索エリアに隣接しています。
- Wi-Fi と電源が利用できますが、Wi-Fi に関しては共用のために安定しないことがあります。

(4)リモート会場

- 各チームがロボットを遠隔で制御するための場所です。
- FEEEP 上野店

会場の詳細はホームページをご参照ください。

<https://www.feeep.net/stores/ueno/>

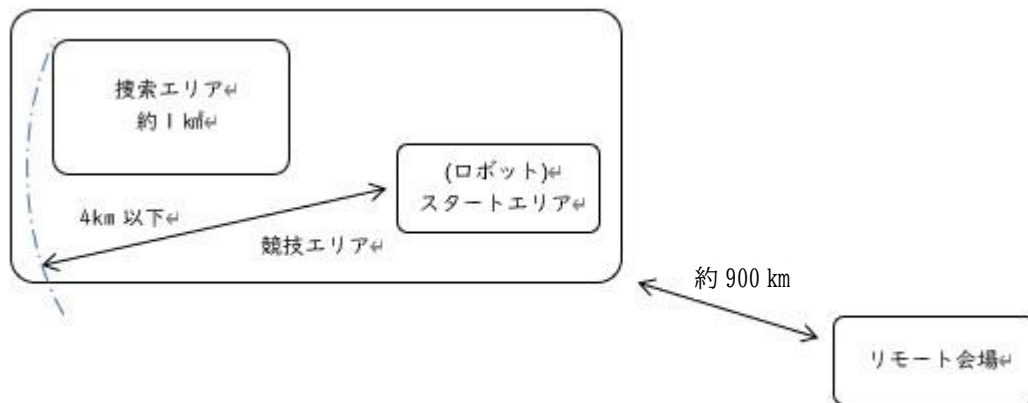


図 競技会場の位置関係

7. 課題のルール 課題1「発見」

(1) ロボットの規格

- 幅 1,400mm、奥行 1,900mm、高さ 1,800mm のスタートエリアに収まること。
 - 重量 300kg 以下であること。
 - リモート会場から制御ができること。
 - 風雨に耐えられる構造であること。
- ※準備時間終了後に各参加チームのスタートエリアに放水を行う可能性があります。
- 主催者が用意する 100g 程度の GPS 機器が取付け可能であること。

(2) マネキンについて

- 遭難者役としてマネキンを使用します。
- マネキンの表面は人に近い温度を有します。
- 搜索エリアに 2 体のマネキンを設置します。

(3) 競技エリア

- 主催者は、ロボットのスタートエリアを競技エリア内に指定します。
- 搜索エリアは競技エリア内の主催者が指定する約 1 km²の範囲とします。
- 搜索エリアは、実施日ごとに異なる場所を指定します。
- 搜索エリアは、スタートエリアから最大 4km の範囲とします。
- ロボットの制御は、リモート会場から行います。

(4) 競技の実施方法

- 準備時間内にスタートエリアにロボットを設置してください。
- 競技時間は 80 分とします。
- 競技は最大で 2 チーム同時に実施します。
- 搜索エリアは競技開始時に全チームへ公開します。
- 競技の実施時間内に、ロボットで搜索エリアのマネキン（遭難者）を搜索し、発見したマネキンの位置と撮影写真を主催者が指定するメールアドレス宛てに報告してください。
- ただし、報告は 5 回までとします。

※まとめて複数の座標を報告した場合は、1つの座標を1回と数えます。

- 遭難者の位置情報(経度・緯度)は、世界測地系(WGS84)にて10進法で表記してください。
例) 43.289446, 143.235052

(5)評価

- マネキン1体発見につき：10ポイント獲得
- 国産機を使用：獲得ポイントを2倍します

※国産機とは、国内で製造を行っているロボットを指します。

国産機である場合は、企画書に必要事項を記載してください。

(6)達成基準

- 主催者に報告したマネキンの位置情報が、マネキンの頭を基準として±30m以内であること。
- 提出された写真にマネキンが写っていること。
- 競技時間内の報告であること。

(7)失格事項

下記の項目のいずれかに該当したチームは、参加日の課題について失格とし、ポイント獲得の権利を失います。

- 競技時間内にロボットがスタートエリアに帰還しない。
- ロボットを破壊する。
- ロボットが競技エリアを超える。
- マネキンの位置を不正に突き止める。
- 準備時間以外にチームメンバーが競技エリアに立ち入る。
- チームメンバーがロボットをリモート会場の以外からコントロールした。

(8)賞金

- 総額 500 万円
- 賞金は各参加チームの本コンテスト実施期間中の本課題での総獲得ポイントで按分します。
- 獲得ポイントが0の場合、賞金の分配はありません。

8. 課題のルール 課題 2「駆付」

(1) ロボットの規格

- 幅 1,400mm、奥行 1,900mm、高さ 1,800mm のスタートエリアに収まること。
- 重量 300kg 以下であること。
- リモート会場から制御ができること。
- 風雨に耐えられる構造であること。
※準備時間終了後に各参加チームのスタートエリアに放水を行う可能性があります。
- 主催者が用意する 100g 程度の GPS 機器が取付け可能であること。

(2) マネキンについて

- 遭難者役としてマネキンを使用します。
- 課題 1 で使用したマネキンのうち 1 体を指定します。

(3) 競技エリア

- 課題 1 と同様とします。

(4) 競技の実施方法

- 準備時間内にスタートエリアにロボットを設置してください。
- 競技時間は 30 分とします。
- 競技は 1 チームずつ実施します。
- 競技時間内に捜索エリア内のマネキンヘレスキューキットを届けます。
- レスキューキットを届ける座標は競技開始時にチームへ公開します。
- レスキューキット
形状：円筒形(直径約 200mm×高さ約 200mm)
重量：約 3kg
材質：主に木製

(5) 評価

- 課題達成 : 10 ポイント獲得
 - 国産機を使用 : 獲得ポイントを 2 倍します
- ※国産機とは、国内で製造を行っているロボットを指します。
- 国産機である場合は、エントリーシートに必要事項を記載してください。

(6) 達成基準

- ・レスキューキットがマネキンの半径 3m 以上かつ半径 8m 以内の範囲にある。

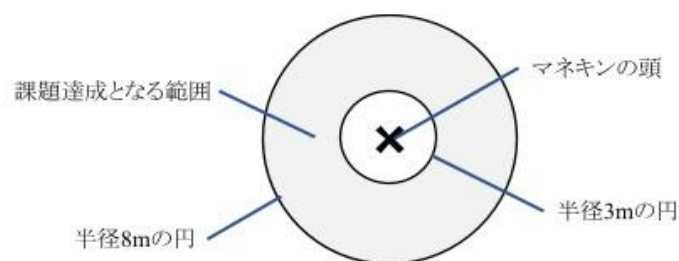


図 課題達成となる範囲

(7) 失格事項

下記の項目のいずれかに該当したチームは、参加日の課題について失格としポイント獲得の権利を失います。

- 競技時間内にロボットがスタートエリアに帰還しない。
- ロボットが壊れる。
- ロボットが競技エリアを超える。
- レスキューキットが壊れる。
- レスキューキットがマネキンに接触する。
- 準備時間以外にチームメンバーが競技エリアに立ち入る。
- チームメンバーがロボットをリモート会場以外から制御した。

(8) 賞金

- 総額 300 万円
- 賞金は各参加チームの本コンテスト実施期間中の本課題での総獲得ポイントで按分します。
- 獲得ポイントが 0 の場合、賞金の分配はありません。

9. 課題のルール 課題3「救助」

(1) ロボットの規格

- ロボットのサイズ、重量に制限はありません。
- 主催者が用意する 100g 程度の GPS 機器が取付け可能であること
- ロボットの制御は有線・無線を問いません。
- ロボットの制御は手動・自動を問いません。

(2) マネキンについて

- 遭難者役としてマネキンを使用します。
- マネキンの重量は約 50kg です。
- 競技エリアにマネキンを設置します。
※課題 1・2 のマネキンとは別に課題 3 用のマネキンを 1 体設置します。

(3) 競技エリア

- ロボットのスタートエリアを競技エリア内に指定します。
- マネキンの位置は、スタートエリアから最大 4km の範囲とします。
- ロボットの操縦は、スタートエリア付近に設置したブースから行います。

(4) 競技の実施方法

- 準備時間内にスタートエリアにロボットを設置してください。
- 競技時間は 300 分とします。
- 競技は全参加チーム同時に実施します。

(5)評価

- 課題達成 : 10 ポイント獲得

- 国産機を使用 : 上記の獲得ポイントを2倍します。

※国産機とは、国内で製造を行っているロボットとします。 国産機である場合は、エントリーシートに必要事項を記載してください。

(6)達成基準

- マネキンスタートエリアまで搬送する。
- 搬送中にマネキンが受ける衝撃は3G未満であること
※重力方向を含めて、XYZ方向の測定値いずれかが3Gを超えないこと。
※加速度は5msでサンプリングし、0.5秒間の実効値（サンプリング値の2乗を0.5秒にわたって平均した値の平方根）で評価します。

(7)失格事項

下記の項目のいずれかに該当したチームは、参加日の課題について失格としポイント獲得の権利を失います。

- 競技時間内にロボットがスタートエリアに帰還しない。
- 準備時間以外にチームメンバーがスタートエリア以外の競技エリアに立ち入る。
- ロボットが壊れる。
- ロボットが競技エリアを超える。
- マネキンが壊れる。

(8)賞金

- 総額2,000万円
- 賞金は各参加チームの本コンテストの実施期間中の本課題での総獲得ポイントで按分します。
- 獲得ポイントが0の場合、賞金の分配はありません。

10. 注意事項

- ドローンを使用する場合は、各チームで必要な申請を航空局等に行ってください。
- 課題 1、課題 2 では、防水性の確認をします。
準備時間終了後に、主催者が、雨を想定した放水を行います。スタートエリアに設置するロボットは風雨に耐えられる構造としてください。
- 複数のチームが同時に競技を実施する場合があります。衝突回避などは、チームの責任で行ってください。
- ロボットが競技エリアを超えないようにしてください。また、万が一ロボットが競技エリアを超えた場合は、自動で停止するようにしてください。
- 使用する無線機器、無線周波数は電波法等の法律に定められた規格に合致しているものを使用してください。また、運用者についても同様に電波法等の法律に準拠してください。
- 主催者は無線の混信回避のための調整を行いません。必要であればチーム間での調整をお願いします。
- ロボットの墜落等、競技中に事故があった場合、チームは事故の経緯等を書いた事故報告書を競技終了後 3 日以内に主催者へ提出してください。
- ロボット等の機器、技術情報その他の資料、その他の所持品の管理は、各チームが自己の責任で行ってください。特に、特許化を想定している、あるいはノウハウとして秘密に管理している重要な技術情報に関するデータや資料・機器は、他のチームがアクセスできない状態で厳重に保管してください。
- 会場の山林は大きな高低差があり、30m 以上の高さの樹木も生えています。そのため、ドローンを自動航行で飛行する場合、山や木々にぶつからない様に十分考慮してルートを作成してください。
- 課題 1、課題 2 において、競技中に電波の途絶、電源障害、ルート誤り、衝突等で競技会場にロボットが残った場合には、翌日以降に回収となります。また、場所によっては回収できない可能性もあります。そのため、事前に各チームにて想定される事象に対する準備やリハーサルをしっかりといただけますようお願いします。

11. その他

(1)安全について

- ロボット（ドローンを含む）およびロボットの運用は、日本国の法律を遵守する必要があります。
- チームは本コンテストが安全に実施されるために、安全対策等の配慮を十分に行うものとし、主催者からの指示に従ってください。
- チームのメンバーが禁止事項を行った場合、当該チームは以後の競技に参加できません。

(2)禁止事項

本コンテストに参加するチーム及びそのメンバーは、以下に掲げる事項を行うことはできません。本コンテストに際し、チーム又はそのメンバーのいずれかが禁止事項に抵触した場合、当該チームは、本コンテストへの参加資格を失います。

- 本コンテストの進行及び他のチームへの妨害行為（物理的な進路妨害や妨害電波等の放出など）
- 不正な方法による競技課題への参加
- 主催者の指示に反する行為
- 本コンテストのルール、本要項等に違反する行為
- 故意による会場、施設、設備等を破壊する行為
- 主催者、他のチーム又は第三者の財産、プライバシー等を侵害し、又はそのおそれのある行為
- 法令に違反する行為
- その他、主催者が不適切であると判断した行為

(3)事故防止

- チームが下記の行為を2回行った場合、チームのすべての記録を無効とします。また、その内容をコンテストの報告書に掲載します。

ア. ロボットが完全に停止していない状態でロボットを手でつかむ

イ. 主催者が必要に応じて配布するヘルメットやゴーグル等をチームのメンバーが着用していない

ウ. 認められた場所、時間以外でのロボットの操作

エ. その他、安全なコンテスト実施に悪影響を与えると主催者が判断する行為

- 各チームは、それぞれの競技日に主催者によるロボットの検査を受ける可能性があります。
- 悪天候等の安全上の理由により主催者の判断で、競技を中止あるいは中断する場合があります。

(4)コンテストの中断

以下のいずれかの事項が発生した場合、主催者はその裁量によりコンテストを中断することがあります。

- 本コンテストの参加者等に事故、怪我など重大な支障が生じたとき
- 地震、火災等の自然災害が発生したとき
- その他主催者が必要と認めた場合

(5)紛争等についての免責

- 本コンテストに関連して、参加チーム間、チームのメンバー間、又はチーム若しくはメンバーと第三者との間において紛争等が生じた場合であっても、主催者は、主催者の故意または重過失に起因する損害を除き、一切責任を負いません。
- 本コンテストに参加するチームの管理するロボットその他の機器等に破損、紛失、事故が生じた場合であっても、主催者は、主催者の故意または重過失に起因する損害を除き、一切の責任を負いません。

12. シナリオ

十勝氏は友人とある秋の日に山菜採りに行っていた。
初めて入る山であったが友人の案内もあるため軽装で入山した。
足場が悪く地面を見ながら歩いていたところ友人とはぐれていることに気が付いた。

夕方になり友人から山中で十勝氏とはぐれてしまったと救援の通報があった。
はぐれた地点は大まかに分かった。
十勝氏は軽装で入山したため水も食料も十分に持っていない。
ヘリコプターはすぐに日没になるため捜索に向かえない。
救助隊はすぐに日没になるため入山できずに翌朝に備えている。

救助隊は、ロボットを利用した救助を試みることにした。
翌朝の救助のこともあるため、まずは十勝氏の位置を把握することを試みる。
位置を把握できた場合は、救助ロボットを送り込み救出を試みる。
骨折等のためロボットで連れて帰ってくることができない状態も考えられるため、その場合には無線機、水、食料や毛布等の物資を置いてくる。
時間との勝負です。いち早く遭難者を発見し安全に連れて帰ってくる必要があります。さあ、ロボットの出発です。

13. 主催者

Japan Innovation Challenge 実行委員会

<https://japan-innovation-challenge.com/>

更新履歴

更新日	バージョン
2025/02/10	第 1 版
2025/06/20	第 2 版
2025/09/01	第 3 版