

ロボットNo.	チーム名	ロボット名	出走時刻	走行終了時間	自律走行記録				探索対象記録					特記事項
					結果	走行時間	自律走行終了地点	走行距離	対象1	対象2	対象3	対象4	対象5	
1317	電気通信大学 知能システム学講座	Cartis	14:30	15:09	完走	39分10秒	ゴールまで	1499m	探索せず					対象の探索は行わなかった。
1330-01	尾崎研究室 チームA (宇都宮大学)	MAUV	14:32	15:13	完走できず	41分25秒	第3エリア 入ったところ		○ 14:43	○ 14:49	○ 14:58	-	-	・第3エリア内でコースアウト ・再スタートしたが即停止
1310	群馬大学・ ミツバチーム	MG13	14:34	15:08	完走できず	34分39秒	第3エリア 手前スロー プ	1736m	○ 14:41	○ 14:45	○ 14:52	-	-	オークラ前およびノバホール付近で誤検出発生。 安全管理者のベストに反応する。 15:00、雨が強くなり、LRFに雨粒不着、障害物として反応する。 カピオ前広場手前のスロープにて突然停止、逆方向に走り始め、反対側の植え込みに突入した。 スロープで電源が落ちた模様。
1330-02	尾崎研究室 チームB (宇都宮大学)	ARIM	14:36	15:53	完走	77分8秒	ゴールまで	2153m	×	×	○ 15:09	○ 15:40	○ 15:42	・探索対象1および2は、傘の影が影響かもしれない。 ・探索対象4～5は、雨の中での発見。 ・14:50、1313に近接。1313はセンサが見えていない状態。 1330-02は非常スイッチを押さず。 ・15:00、本降り。
1327	防衛大学校 滝田研究室	Smart Dump7	14:38	14:43	完走できず	5分	橋の手前	212m	-	-	-	-	-	橋の手前の上り坂でTopURGのUSB接続が切断したため、非常停止ボタン押下。
1313	小山高専・ 弓削商船高専	ERIC	14:40	14:43	完走できず	3分	橋の手前	約200m	探索せず					・14:43頃、防衛大(1327)と遭遇。センサの位置が高いため他のロボットが避けられず、手動停止。 ・14:51頃、探索エリア1でセンサの位置が高いため、ARIM(1330-02)とぶつかりそうになり、手動停止。 ・734m地点探索エリア2でPCが振動で閉じてしまい、プログラムが作動しなくなった。
1302	機械制御工学研究 室(芝浦工業大学)	やまぶき3	14:42	15:29	完走できず	47分38秒	第3エリア 手前スロー プ入口	794.6m	探索せず					

※走行距離は、ロボットの記録による。
※走行出発時刻と終了時刻については、未確認の部分があります。

※探索対象記録の凡例
○: 成功
×: 失敗
-: 達せず