

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	
1330-01	尾崎研究室 チームA (宇都宮大学)	MAUV	14:30	15:29	完走できず	59分	第3エリア 後半	1760m	○	×	×	○	／	14:47 1306のロボットが避けられないような動きだったので、停止させて確認した。その結果、避けられないとのこと、1306が停止のままで再開した。 探索対象1:1327と同時に発見。互いに並んで発見。
1330-02	尾崎研究室 チームB (宇都宮大学)	ARIM	14:59	15:05	完走できず	6分	遊歩道に 入った直後	45m	／	／	／	／	／	14:33出走予定だったが出走できず、15:00に後回し。 (本番では失格扱いになる。)
1327	防衛大学校 滝田研究室	Smart Dump7	14:33	15:07	完走できず	34分	第3エリア 真ん中辺	2013m (特記事項 参照)	○	×	○	○	／	15:01 自転車急接近のため、停止。 走行距離記録は終了時のオドメトリデータであるが、走行の中断はそのデータのエラーが原因であり、信頼性は低い。
1306	横浜国立大学 藤本研究室	PeGASuS	14:34	15:10	完走できず	36分	第3探索エ リア真ん 中辺	1140m	-	-	-	／	／	14:46 1330-01とぶつかりそうになり停止→再開。 15:03 1330-02と接近したため停止→再開。 15:10 花壇のブロックにぶつかりそうになり停止(終了)。
1328	大阪工業大学 情報科学部チーム	プロキオ ン	14:37	15:22	完走できず	45分	第3エリア 後半トイレ 入り口付近	1224m	-	-	-	-	-	探索行動は無し。 第3エリア後半、トイレ付近、スロープ付近でGPSの回路が落ちそうになる。(固定不足が理由?)

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	
1310	群馬大学・ミツバチーム	MG13	14:45	15:15	完走できず	30分	第2エリア 出口付近	1334m	○	○	○	/	/	1324のロボットと接近したが、回避に成功した模様。 ライトオン入り口に向かって近づく。 アイアイモール前で誤検出した模様。 路駐自転車後輪に接触。走行再開。 1326のロボットと接近したが、1326のロボットが自律的に停止した。 つくばセンター地区協議会テント前で停止。 探索対象1:2回発見動作をした。 探索対象2:2回目の発見動作。 探索対象3:後ろからのアプローチ。2回目の発見動作。
1303	宇都宮プロジェクト	アロマックス4	14:48	15:07	完走できず	19分	第2エリア 出口付近	750m	×	○	×	/	/	子供、自転車が前方直近に来た・いたため、オペレーターが一時停止。 走行終了理由:植木の縁石を乗り越し中に突入。その後、自律的にバックして再開したが走行継続できず。 探索対象1:見落とし。 探索対象2:完全に発見し、認識。その前に花を誤検知。 探索対象3:見落とし。インフォメーションセンター前の看板を誤検知。
1326-01	千葉大学 知能機械システム研究室	CIMS~ 逢~	14:50	15:17	完走できず	27分	第2エリア 出口付近	965m	-	-	-	/	/	15:00 第1探索エリア出口付近で急に直前を横切ろうとした家族連れに緊急停止ボタンを押そうとしたが、自動停止したため続行。 15:08 アイアイモール(カメラ)付近で対象2に接近しようとした他チームロボットに接触直前で自動停止(10~20cm)。 15:16 コース上のつくばチャレンジコーンを避けきれず、リタイヤ。 探索しない条件で走行。
1302	機械制御工学研究室(芝浦工業大学)	やまぶき3	14:53	15:06	完走できず	13分	第1エリア 出口付近	456m	-	/	/	/	/	第1エリアから出たあたりでマップマッチングミスをして縁石に当たりリタイヤ。 探索行動はなし。
1326-02	千葉大学 知能機械システム研究室	Cranberry	14:56	15:39	完走できず	33分	第3エリア 後半	1722m	○	○	○	×	-	往路橋を渡った直後、前のロボットと近づき、前の随行者が左右に動きまわったことで危険になり非常停止。 風で蓋が開いたが問題なし。 どんぐりが割れてタイヤに貼りついて、位置指定が甘くなる。 探索対象1:後ろからではあるが精度良く見つけた。 探索対象2:完璧。 探索対象3:後ろから発見。

※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 -:探索せず /:達せず