

記録走行では、今回初めて、2台のロボットが、課題を達成しました。

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	
1326-02	千葉大学 知能機械システム研究室	Cranberry	14:29	15:06	完走	37分	ゴールまで	1302m	○ 14:36	×	×	×	-	第1エリア 雨粒が多く動作が遅くなるが自律走行を続ける。 第2エリア 14:45頃前後進を繰り返す(センサについた雨?) 橋の狭い場所で防大とすれ違い(自律・双方)。 公園入り口で宇大とすれ違い(宇大が一時停止)。 探索1: すりずりと近寄り3秒停止。音声あり。写真あり。 探索2: 見つけたような動作をしたが通過。 探索3・4: 素通り。 探索5: 下へは行かず。
1317	電気通信大学 知能システム学講座	Cartis	14:33	15:23	完走できず	50分	第3エリア 手前		○ 14:49	×	×	/	/	第3エリア入口前のコーナー走行中に、インコース側から外に押し出されて、その後復帰できず。 探索1: 2m手前で「発見!」と発声。 探索2・3: 認識できず。
1303	宇都宮プロジェクト	アロマックス4	15:02	15:41	完走	39分	ゴールまで	1520m	○ 15:09	○ 15:13	○ 15:20	○ 15:33	×	雨のため、28分遅らせて出走。 橋の入り口: 動作不安定。橋のポールに衝突。 探索3の直後、1326-01と遭遇。双方とも非常停止が、遅れて衝突。 非常停止後、再開。(回避行動をとったが、走行回避したため?) 橋の後、1302と遭遇、一旦停止。パークビル前、AISTグループの帰路とすれ違い、人は避けてくれるので安心。 探索4の手前: 作業中の成蹊大のロボットの反射を対象として認識。 探索5: 見落として5m前を通過。
1326-01	千葉大学 知能機械システム研究室	CIMS~ 逢~	14:58	15:44	完走	45分	ゴールまで	1727m	-	-	-	-	-	雨のため、22分遅らせて出走。 インフォメーションセンター前、1303と衝突。非常停止ボタン押した。 相手を先に行かせてから走行継続した。
1311	法政大学 自律ロボット実験室 (ARL)	Orange20 13												雨のため、棄権。

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	
1327	防衛大学校 滝田研究室	Smart Dump7	14:49	15:32	完走	43分	ゴールまで	1616m	○	○	○	○	○	オークラフロンティア付近橋の欄干を対象候補として認識。公園入り口付近で他ロボットに接近。低速で走行。接触はなし。
1330-01	尾崎研究室 チームA (宇都宮大学)	MAUV	14:56	16:02	完走	66分	ゴールまで	2467m	○ 15:06	○ 15:15	○ 15:32	○ 15:47	○ 15:53	雨のため、14分遅れで出走。 15:49 階段下のロボット(オレンジ)を見て移動。落ちずに停止。 15:58 防水のため、一時停止。 探索1: 後ろから発見。 探索3: ノバホールの出入口に探索対象がいた。本来はありえない場所で発見できた。出入口は人の出入りがあるので、探索エリア外と思われる。
1330-02	尾崎研究室 チームB (宇都宮大学)	ARIM	雨のため、棄権。											
1302	機械制御工学研究室 (芝浦工業大学)	やまぶき3	15:03	15:49	完走	46分	ゴールまで	1273m	-	-	-	-	-	雨のため、17分遅らせて出走。

※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