

ロボットNo.	チーム名	ロボット名	出走時刻	走行終了時刻	走行時間	到達距離	探索対象記録				達成				課題達成	特記事項
							対象1	対象2	対象3	対象4	確認走行区間の自律走行	1km区間の自律走行	自律走行と探索対象の発見	課題コースを通した自律走行(完走)		
1550	防衛大学校 滝田研究室	Smart Dump 9	13:30	13:59	29分	1580m (完走)					○	○		○		一時停止を操作者が前方に立ち、補助した。
1536-1	尾崎研究室 (宇都宮大学)	MAUV	14:40	15:40	60分	1580m (完走)					○	○		○		横断歩道クリア。
1536-2	尾崎研究室 (宇都宮大学)	SARA	14:50	15:43	53分	1580m (完走)					○	○		○		アロマックス7と衝突するも復活し、走行継続。
1508	機械制御工学研究室 (芝浦工業大学)	やまぶき5	14:55	15:30	35分	1100m					○	○				出走まで2分。走行は安定。 地図の問題で、非常停止ボタンにより停止。
1506	宇都宮プロジェクト	アロマックス7	14:57	15:43	46分	1580m (完走)	○	○			○	○		○		SARAと衝突するも復活し、走行継続。 MAUVに追いつき、追従走行を実施。
1515	電気通信大学 知能システム学講座	Cartis	15:24	15:47	23分	700m					○					縁石に乗り上げスリップ。非常停止ボタンにより停止。

※走行距離は、ロボットの記録によります。
※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。