

ロボットNo	チーム名	ロボット名	出走時刻	走行終了時間	走行時間	走行距離	結果	特記事項
1523	大阪市立大学 知能情報処理研究室	Dulcinea	10:51	10:59	8分	260m	完走できず	木にぶつかりそうになって上り坂で スタック。手動停止。
1503	芝浦工業大学 マイクロ メカトロニクス研究室	MML05	12:54	13:10	16分	380m	完走	
1523	大阪市立大学 知能情報処理研究室	Dulcinea	11:03	11:13	10分	250m	完走できず	250m付近で目標物がなく、方向が 分からなくなって、芝に入り木の根 元に登り動輪スリップ。
1523	大阪市立大学 知能情報処理研究室	Dulcinea	14:20	14:32	12分	360m	完走できず	3Dレーザー止まり、障害物検出で きず。
1523	大阪市立大学 知能情報処理研究室	Dulcinea	14:38	14:39	1分	10m	完走できず	センサとコンピュータの通信切れ。
1523	大阪市立大学 知能情報処理研究室	Dulcinea	15:41	15:19	-22分	150m	完走できず	

※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。