

ロボットNo	チーム名	ロボット名	出走時刻	走行終了時間	確認走行	自律走行記録				探索対象記録					特記事項
					結果	結果	走行時間	走行距離	自律走行終了地点	対象1	対象2	対象3	対象4	対象5	
1415-02	千葉大学 知能機械システム 研究室	Cranberry y 2014	13:31	13:56	完走	完走	26分50秒	1430m	—	—	—	配置せず	配置せず	配置せず	第1エリア通過 13時36分20秒(スタートから5分)。 13時37分:運営確認の為、一時停止。
1437-02	尾崎研	sara	13:58	14:21	完走	完走できず	22分16秒	1300m	—	—	—	配置せず	配置せず	配置せず	
1408	群馬大学・ミツバ チーム	MG14	14:15	14:21	完走	完走できず	6分	380m	—	—	—	配置せず	配置せず	配置せず	大清水公園内でデータ取得中のロボットに接近した(2回)
1415-01	千葉大学 知能機械システム 研究室	cims	14:26	14:53	完走	完走	27分	1430m	—	—	—	配置せず	配置せず	配置せず	・コーン回避、対向実験台車回避クリア ・コース取り安定していた
1404	内村研究室 (芝浦工大)	やまぶき 4	14:27	14:29	完走できず	完走できず	2分	30m	—	—	—	配置せず	配置せず	配置せず	
1404	内村研究室 (芝浦工大)	やまぶき 4	14:42	14:47	完走できず	完走できず	5分	110m	—	—	—	配置せず	配置せず	配置せず	
1437-01	尾崎研	MAUV	15:12	15:22	完走	完走(大清水公園内のみ)	10分26秒	380m	—	—	—	配置せず	配置せず	配置せず	

※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。  
 ※今回は正確な記録をとっていないので走行距離は目安です。

※探索対象記録の凡例  
 ○:成功 ×:失敗 —:探索せず /:達せず