

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	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	
1437-02	尾崎研究室 (宇都宮大学)	sara	14:32	15:07	完走	35分50秒	記載なし	ゴール地点	-	-	-	-	-	14時15分…対向ロボを検出回避O. K. 22時45分…第3エリア支柱を衝突回避O. K. 31時10秒…対向ロボを検出回避O. K.
1408	群馬大学・ミツバ チーム	MG14	14:34	14:36	完走できず	2分5秒	約160m	第1探索エリア 最初の曲がり 角	-	-	-	-	-	最初の曲がり角で、急にぐるぐる回り始め、芝生エリアに侵入したためリタイア
1437-01	尾崎研究室 (宇都宮大学)	MAUV	14:42	15:06	完走	23分45秒	約1300m	ゴール地点	-	-	-	-	-	段差でキーボードが落下しそうだった
1409	群馬大学リバース チーム	pioneer3 AT-GR14	14:46	15:19	完走	32分40秒	記載なし	ゴール地点	-	-	-	-	-	ロボットNo.1425と近接したが回避
1423	電気通信大学 知能システム学講 座	Cartis	15:01	15:14	完走できず	12分20秒	357m	第1探索エリア スロープ手前	-	-	-	-	-	第1探索エリア、スロープの手すりを障害物と認識し、切り直しを繰り返したが前進できずリタイア
1415-01	千葉大学知能機 械システム研究室 (GIMS2014)	GIMS201 4	15:03	15:27	完走できず	24分13秒	870m	第2探索エリア アイアイモー ル前	○	○	-	-	-	壁に向かって突っ込み、緊急停止

※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