

ロボットNo	チーム名	ロボット名	出走時刻	走行終了時間	結果	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)	sara	12:03	13:36		完走できず	93分	記載なし	記載なし	○ (記載なし)	○ (記載なし)	×	/	/	
1401	宇都宮プロジェクト	アロマックス5	12:50	13:13		完走できず	23分	940m	記載なし	○ 12:53	×	○ 13:09 13:11	/	/	システムトラブルによりリタイア
1446-02	防衛大学校 滝田・伊達研究室	AR Chair	13:03	13:30	自律走行達成	完走	27分	1471.1m	ゴール地点	-	-	-	-	-	探索せず
1409	群馬大学リバスターチーム	Pioneer3 AT-GR14	13:52	14:07		完走できず	15分	記載なし	第2探索エリアノバホール前	○ 13:54	/	/	/	/	第2探索エリアノバホール前にて非常停止。前を走っていたロボットを検知できず、非常停止スイッチによりロボットを停止させた。
1415-02	千葉大学 知能機械システム研究室 (Cranberry 2014)	Cranberry 2014	13:45	14:31	自律走行達成	完走	46分	1704.5m	ゴール地点	○ 13:50	△ 14:07	×	×	×	14:16 14:19
1423	電気通信大学 知能システム学講座	Cartis	14:04	14:38		完走できず	34分	1407m	記載なし	-	-	-	-	-	雨よけのカバーが緩んで、後進用センサに認識され、方向を変える際にバックできず、ゴール直前でリタイア。

※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