

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	
1401	宇都宮プロジェクト	アロマックス5	14:45	15:35	自律走行達成	完走	50分	1753.3m	ゴール地点	○ 14:50	○ 15:07	○ 15:11	○ 15:16	×	
1405	横浜国立大学 藤本研究室	PeGASuS	15:13	15:15		完走できず	2分	60m	第1探索エリア	/	/	/	/	/	立往生している前のロボットを避けられず接触したためES(回避動作はした)
1407-02	CIR-KIT	KIT-C4	15:49	15:53		完走できず	4分	72m	第1探索エリア	/	/	/	/	/	
1408	群馬大学 ミンバチーム	MG14	14:36	15:19		完走できず	43分	2022m	さくら大橋付近	○ 14:38	○ 14:58	○ 14:57	○ 15:04	○ 15:07	・大清水公園内前のロボットと接触するも減速や操縦により追越避ける。 ・第2エリアで店がたまたま状況が変化していた。路上のワンボックスの移動。 ・第3エリアで結婚式の一群と交差、追越。15:19防衛大と衝突、同じ方向に回避。
1409	群馬大学 リバストチーム	Pioneer3 AT-GR14	14:52	15:36	自律走行達成	完走	44分	記載なし	ゴール地点	×	×	×	×	×	
1415-01	千葉大学 知能機械システム 研究室	cims2014	15:21	16:02		完走できず	41分	1260m	第3探索エリア	○ 15:25	-	-	○ 15:49	-	第3エリアで、右タイヤのイモネジハズレの為走行できず中止。
1420	芝浦工業大学 ロボティクス	Arl2014	記載なし	記載なし		記載なし	記載なし	記載なし	記載なし	記載なし	記載なし	記載なし	記載なし	記載なし	
1423	電気通信大学 知能システム学講座	Cartis	14:33	15:21	自律走行達成	完走	48分	1452m	ゴール地点	○ 14:41	-	-	-	-	280m位、回避のため芝生側に進入、14:51サブゴール
1430	大阪工業大学情報科学科	プロキオン	14:06	14:54		完走できず	48分	964.3	第3探索エリア バスターミナル階段付近	-	-	-	-	-	出店の中をうまく通過できず、人にぶつかる前に非常停止ボタンで停止。
1431	筑波大学 知能ロボット研究室 卵かけ御飯	る〜ぶ	14:47	15:40	自律走行達成	完走	53分	記載なし	ゴール地点	○ 14:51	-	-	○ 15:20	-	
1432	筑波大学 知能ロボット研究室 roboLin.jp	Rossey	14:19	15:01	課題達成	完走	42分	記載なし	ゴール地点	○ 14:24	○ 14:38	○ 14:51	○ 14:40	○ 14:43	出店や出店の車のすれすれを通り抜け
1437-01	宇都宮大学 尾崎研究室	MAUV	14:50	16:01	課題達成	完走	71分	2296m	ゴール地点	○ 14:56	○ 15:17	○ 15:22	○ 15:29	○ 15:36	15:51第2エリアの対象をもう一度発見
1437-02	宇都宮大学 尾崎研究室チームB	sara	14:20	14:22		完走できず	2分	15m	スタート付近	/	/	/	/	/	スタート時センサー立ち上がりず、走行中止
1445	明治大学 MORIOKA LAB	オツカル	15:00	15:15		完走できず	15分	300m	第1探索エリア	-	/	/	/	/	
1446	防衛大学校 滝田・伊達研究室	Smart Damp8	15:06	15:18		完走できず	12分	591.7m	記載なし	○ 15:08	-	-	-	-	自動車を誤検知した。1408のロボットと幅4mくらいの通路で同じ方向に避けあつてぶつかった

※走行距離は、ロボットの記録による。

※探索対象記録の凡例

※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。

○:成功 ×:失敗 -:探索せず /:達せず