第7回実験走行記録走行結果表

ロボット番号	チーム名	ロボット名	出走時刻	終了時刻	所要時間	走行距離のマイルストーン			選択課題のマイルストーン			課題達成		公園内走行ルート（地図PDFリンク）	特記事項	随走委員
						MS1・確認走行区間	MS2・折り返し点	MS3・ゴール（完走）	信号認識による横断歩道通過	全チェックポイント通過	全探索対象発見	完走＋選択課題2項目達成	完走＋選択課題全項目達成			
1805	早稲田大学 天野研究室	ARUMAJIRO	13:50	13:52	2m									1	20mライン越えられず2分で失敗	尾崎
1857-1	明治大学 MORIOKA LAB.	Auk I	14:18	14:20	2m										20mラインで18-03のロボットがバックしてきて衝突した。アンラッキーです。油田先生に確認したところリタイアとなった。 その後も走行したが2分後にミスコースしてリタイアした。 バックした理由は「雨を誤認したのでは？」とのことでした。	平林
1834-2	尾崎研究室	MAUV楽天技術研究所	14:48	15:20	32m	○								3	15:10　地図が変わらなくて前後運動しやがてぬける 15:15　信号前で前後運動をはじめた。混んでなかったので許可されたが本来なら他の走行にめいわくとなる 15:20　その後信号前で停止したが信号が青になっても進まなかったので中止した。	畑中
1808	迷える子羊クエストIV ～導かれし経路たち～	天空のメリー	14:37	15:15	38m15s	○	○							4	15:10　5分ほどスタック（自己位置推定失敗）	尾崎
1827	群馬大学・ミツバチーム	MG18	15:03	15:27	23m24s	○	○	○	○	○				5	確認走行区間で2～3回立ち止まったが信号区間もスムーズ、公園内の3つチェックポイントもスムーズに通過した。ゴールまで完走。	伊佐間
1834-1	尾崎研究室	SARA	14:38	14:45	7m10s	○									14:56頃信号をカメラ画角内に収められずスタートできない。以後は練習	黒田
			:	:	h m											
			:	:	h m											
			:	:	h m											
			:	:	h m											
			:	:	h m											
			:	:	h m											
			:	:	h m											
			:	:	h m											
			:	:	h m											
			:	:	h m											
			:	:	h m											