第8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			
1829-2	法政大学自律ロボット実験室（ARL）	Orange B3 2018	12:50	13:25	35m	○								1		平林
1805	早稲田大学 天野研究室	ARUMAJIRO	13:04	13:23	19m	○								2		内村
1829-1	法政大学自律ロボット実験室（ARL）	Orange 2018	13:33	13:54	21m41s	○								3		鶴賀
1857-1	明治大学 MORIOKA LAB.	Auk I	13：38	14：03	25m	○								4	自律停止、スタート操作後、走行開始後にキー操作を行った。走行時のキー操作は失格の注意を行った。 操作は確認画面の切替のためだった。 本走行では失格にするとの注意で走行続行させた stop 車道に入りそうになり非常停止	細田
1813-1	芝浦工業大学 長谷川研究室	Voyager	14：24	14：25	1m									5		長坂
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	14:51	14:59	8m	○								6	（タイヤバーストからの復活！） マイルストーン1：クリア 駐車場出口の白線無視	嶋地
1862	ていあふぉー	ロージー	14：07	14：42	34m45s	○ 6'35	○ 24'55	○ 34'45						7		鶴賀
1827	群馬大学・ミツバチーム	MG18	15:01	15:06	5m									8		細田
1832-1	千葉工業大学 未来ロボティクス学科	ORNE-α												9		谷口
1830	Dog Whisperer	THOUZER TC Ver.	15:01	15:18	17m	○								10		長坂
1804	芝浦工業大学 機械制御工学研究室	ことぶき2	15:07	15:29	22m	○								11	①15：10 1811がうしろからせまる ②15：18 白線の横断 ③15：29 非常停止 信号機の近辺想定位置内の手前まででストップせず車道に出る可能性もありオペレーターが非常停止ボタン押す。	伊佐間
1857-2	明治大学 MORIOKA LAB.	Mr.DQN	14:51	15:21	30m	○								12		水野
1834-2	尾崎研究室	MAUV 楽天技術研究所	14:46	15:54	1h8m	○	○	○	○					13	①15,01 00 ②15,01 38 ③15,01 57 ④15,03 29 ⑤15,04 41	内村
1834-1	尾崎研究室	SARA	14:46	15:54	1h8m	○	○		○					14	④15：15： ⑤15：15：15 固定探索エリアに自転車がありそれを探索対象としての確認のため回り込んで木の堀り込みに落ちて停止	畑中
			：	：	h m											
			：	：	h m											
			：	：	h m											
			：	：	h m											