

ロボットトライアスロン2025

成績集計表
2025.9.7

	1	2	3	4	5	6	7	8
	北見工業大学	室蘭工業大学	室蘭工業大学	室蘭工業大学	北海学園大学	北海道職業能力開発大学校	北見工業大学	室蘭工業大学
競技団体名	生体メカトロニクス研究室	システム制御工学研究室	電子システム制御工学研究室	夢工房	北海学園大学	ロボットトライアスロンサークル	生体メカトロニクス研究室	システム制御工学研究室
チーム名	ならず者の集まり(ならずものあつまり)	Wetland's Buggy (うゑっ とらんず ばぎー)	軌道制御カジダム〜逆襲のソダ〜 (きどうせいぎょかじだむ〜ぎゃくしゅうのそだ)	R.Div_夢工房 (あるディヴ ゆめこうぼう)	びすますどろぼう	銭函無人走行車両研究会 (ぜにばこむじんそうこうしゃりょうけんきゅうかい)	鳳林火山 (ふうりんかざん)	ロードランナー
競技開始時刻	12:48	12:56	13:06		13:17	13:24	13:32	13:39

スタート時確認 1:達成 0:未達成	ボードはバズルエリアの内側。テープなどで固定	1	1	1		1	1	1	1
	全てのピースはバズルエリア内に配置。ボードやその蓋の上、およびその上空に配置できない								
	ロボットの車輪などの地面に接する部分が完全にスタートエリアの内側								
競技中	参加者がロボットに触れた「ハンド」の回数	4	2	3			3	0	4
スラローム往路	ベットボトル間の直線上「通過」回数 (最大2回)	2	2	2			2	2	2
旋回順は任意 (右左右、左右左)	ベットボトルに[接触] (1:接触あり, 0: 接触なし)	0	0	0			1	0	1
	ベットボトルが[転倒] (1:転倒あり, 0: 転倒なし)	0	0	0			1	0	1
スラローム復路	ベットボトル間の直線上を「通過」回数 (最大2回)	0	2	2			2	2	0
旋回順は任意 (右左右、左右左)	ベットボトルに[接触] (1:接触あり, 0: 接触なし)	0	0	0			0	0	0
	ベットボトルが[転倒] (1:転倒あり, 0: 転倒なし)	0	0	0			0	0	0
ピース	一度に複数運んだピースの色 [1回目]								
	一度に複数運んだピースの色 [2回目]								
	一度に複数運んだピースの色 [3回目]								
審議対象	残り時間とその内容をメモ								

ゴール判定	4分間以内にゴール到達 (1:到達, 0:未到達)	0	0	1			0	1	0
	ホームエリアの内側に停止 (1:達成, 0:未達成)	0	0	1			0	1	0
	リタイヤ/失格 (2:リタイヤ, 3:失格, 0: 非該当)	0	0	0	2	2	0	0	0
	スラロームエリアの通過 (ベットボトルの状態は不問) 自動計算	1	1	1	0	0	1	1	1
	ピースの1つはボード黒面に、なんらかの形で載っている 自動計算	0	1	1	0	0	0	0	1

ゴール後確認	ボード黒面上にピース有 (1:到達, 0:未到達)	0	1	1			0	0	1
	有効ピースのうち、無効球 (ピラミッド形状外) の数		0	3					5
	有効球の1層目		23	9					10
	有効球の2層目		10						
	有効球の3層目								
	有効球の4層目								
	有効球の5層目								

自動計算	ゴール判定	タイムアップ	タイムアップ	完走	リタイヤ	リタイヤ	タイムアップ	ノーゴール	タイムアップ
	ベットボトル加算	40	80	80	0	0	40	80	0
	ハンド 減点	-12	-6	-9	0	0	-9	0	-12
	無効球と有効球の加算	0	76	21	0	0	0	0	25
	ホームエリア停止加点	0	0	30	0	0	0	30	0

得点		タイムアップ	タイムアップ	122	リタイヤ	リタイヤ	タイムアップ	ノーゴール	タイムアップ
----	--	--------	--------	-----	------	------	--------	-------	--------

順位				4					
----	--	--	--	---	--	--	--	--	--

ロボットトライアスロン2025

成績集計表
2025.9.7

	9	10	11	12	13	14	15
	室蘭工業大学	北海道科学大学	北海道職業能力開発大学校	室蘭工業大学	北見工業大学	室蘭工業大学	室蘭工業大学
競技団体名	電子システム制御工学研究室	知能ロボティクス研究室	ロボットトライアスロンサークル	精密メカトロニクス研究室	生体メカトロニクス研究室	システム制御工学研究室	電子システム制御工学研究室
チーム名	YDK-CAR(わいでいーけーカー)	ロボリート(ろぼりーと)	Robo Tech Athlete (ろぼてつくあすりーと)	Porcino II (ぼるちーに にせい)	フルッパース(ふるっぱーず)	5軸ロボットアームを作り隊(ごじくろぼっとあーむをつくりたい)	覇仁吉 (はにきち)
競技開始時刻	13:48	13:57	14:06	14:14	14:21	14:29	14:36

スタート時確認 1:達成 0:未達成	ボードはバズルエリアの内側。テープなどで固定	1	1	1	1	1	1	1
	全てのピースはバズルエリア内に配置。ボードやその蓋の上、およびその上空に配置できない							
	ロボットの車輪などの地面に接する部分が完全にスタートエリアの内側							
競技中	参加者がロボットに触れた「ハンド」の回数	1	0	1	0	5	1	1
スラローム往路	ベットボトル間の直線上「通過」回数(最大2回)	2	2	2	2	2	2	2
旋回順は任意(右左右、左右左)	ベットボトルに[接触](1:接触あり, 0:接触なし)	0	0	0	0	0	0	0
	ベットボトルが[転倒](1:転倒あり, 0:転倒なし)	0	0	0	0	0	0	0
スラローム復路	ベットボトル間の直線上を「通過」回数(最大2回)	2	2	2	2	0	0	2
旋回順は任意(右左右、左右左)	ベットボトルに[接触](1:接触あり, 0:接触なし)	0	0	0	0	0	1	0
	ベットボトルが[転倒](1:転倒あり, 0:転倒なし)	0	0	0	0	0	1	0
ピース	一度に複数運んだピースの色 [1回目]							
	一度に複数運んだピースの色 [2回目]							
	一度に複数運んだピースの色 [3回目]							
審議対象	残り時間とその内容をメモ							

ゴール判定	4分間以内にゴール到達 (1:到達, 0:未到達)	1	1	1	1	0	0	1
	ホームエリアの内側に停止 (1:達成, 0:未達成)	1	1	1	1	0	0	1
	リタイヤ/失格 (2:リタイヤ, 3:失格, 0:非該当)	0	0	0	0	0	0	0
	スラロームエリアの通過 (ベットボトルの状態は不問) 自動計算	1	1	1	1	1	1	1
	ピースの1つはボード黒面に、なんらかの形で載っている 自動計算	1	1	0	1	0	0	0

ゴール後確認	ボード黒面上にピース有 (1:到達, 0:未到達)	1	1	0	1	0	0	0
	有効ピースのうち、無効球(ピラミッド形状外)の数	15	0		5			
	有効球の1層目	17	25		9			
	有効球の2層目		16					
	有効球の3層目		9					
	有効球の4層目		4					
	有効球の5層目		1					

自動計算	ゴール判定	完走	完走	ノーゴール	完走	タイムアップ	タイムアップ	ノーゴール
	ベットボトル加算	80	80	80	80	40	40	80
	ハンド減点	-3	0	-3	0	-15	-3	-3
	無効球と有効球の加算	49	160	0	23	0	0	0
	ホームエリア停止加点	30	30	30	30	0	0	30

得点		156	270	ノーゴール	133	タイムアップ	タイムアップ	ノーゴール
----	--	-----	-----	-------	-----	--------	--------	-------

順位		2	1		3			
----	--	---	---	--	---	--	--	--