

# ヒト型レスキューロボットコンテスト 2019 競技記録

## 競技結果

OECU 杯		競技者	所属	ロボット名
		NAKAYAN	関西四天王	レグホーン
搭載カメラ部門				
1位	NAKAYAN	関西四天王	レグホーン	
2位	辻本 和暉	九州工業大学	パブロ	
3位	緑茶	産業技術短期大学	玉露式式	
目視部門				
1位	菱池 海斗	大阪工業技術専門学校 ロボット研究部	ホワイトサンダー	
2位	松林 幸希	大阪工業技術専門学校 ロボット研究部	ブラックサンダー	
3位	千谷 玲央	大阪電気通信大学 自由工房 HRP	メカカニ	
奨励賞・技術賞				
技術賞	イソタカ	大阪電気通信大学 自由工房 HRP	erst	
奨励賞	ヒロ	大阪産業大学	ヴァラン	

## ファイナルミッション 評価

競技順	競技者	所属	ロボット名	段 X	部門	総合ポイント	A	B	C	D	タスクポイント	残り時間ポイント	審査員ポイント
1	千谷 玲央	大阪電気通信大学 自由工房 HRP	メカカニ	183	目	630	■	■	■	■	400	65	165
2	松林 幸希	大阪工業技術専門学校 ロボット研究部	ブラックサンダー	133	目	818	■	■	■	■	400	209	209
3	菱池 海斗	大阪工業技術専門学校 ロボット研究部	ホワイトサンダー	133	目	839	■	■	■	■	400	239	200
4	緑茶	産業技術短期大学	玉露式式	133	搭	134	■	■	■	■	0	0	134
5	NAKAYAN	関西四天王	レグホーン	233	搭	927	■	■	■	■	400	300	227
6	辻本 和暉	九州工業大学	パブロ	183	搭	893	■	■	■	■	400	258	235

## ファーストミッション 評価

競技順	競技者	所属	ロボット名	段 X	部門	総合ポイント	A	B	C	D	タスクポイント	残り時間ポイント	審査員ポイント
1	イソタカ	大阪電気通信大学 自由工房 HRP	erst	133	目	620	■	■	■	■	400	75	145
2	菱池 海斗	大阪工業技術専門学校 ロボット研究部	ホワイトサンダー	133	目	826	■	■	■	■	400	264	162
3	鍵鷲さん	大阪工業技術専門学校 ロボット研究部	Robovie-X	133	目	150	■	■	■	■	100	0	50
4	藤原 充崇	産業技術短期大学	ピースゴーレム	133	目	411	■	■	■	■	300	0	111
5	緑茶	産業技術短期大学	玉露式式	133	搭	119	■	■	■	■	0	0	119
6	森下 英治	大阪電気通信大学 升谷研究室	ガルガドル	183	搭	59	■	■	■	■	0	0	59
7	カテキン	産業技術短期大学	SUSUMU	133	目	466	■	■	■	■	300	0	166
8	松林 幸希	大阪工業技術専門学校 ロボット研究部	ブラックサンダー	133	目	764	■	■	■	■	400	171	193
9	ヒロ	大阪産業大学	ヴァラン	183	目	547	■	■	■	■	400	0	147
10	白井 拓也	大阪電気通信大学 自由工房 HRP	emerald	133	目	420	■	■	■	■	300	0	120
11	ダイダラ	社会人	カイレイ	233	目	305	■	■	■	■	200	10	95
12	NAKAYAN	関西四天王	レグホーン	233	搭	866	■	■	■	■	400	300	166
13	大和谷 翠暖	大阪電気通信大学高等学校	DMS-翠	133	目	32	■	■	■	■	0	0	32
14	ムカサ	大阪工業技術専門学校 ロボット研究部	タイガー	133	目	308	■	■	■	■	200	0	108
15	ショウ	産業技術短期大学	SH-00	133	目	196	■	■	■	■	100	0	96
16	千谷 玲央	大阪電気通信大学 自由工房 HRP	メカカニ	183	目	699	■	■	■	■	400	130	169
17	辻本 和暉	九州工業大学	パブロ	183	搭	930	■	■	■	■	400	295	235
18	二名川 和泉		スコブル β1	183	搭	棄権	■	■	■	■	—	—	—

失格：イエローカードが3回宣言される場合など、失格となる。総合ポイントの欄に、「失格」と記載し、ポイントはない。

リタイア：ロボット検査後、ロボットの故障などにより競技の続行が不可能な場合、リタイアが宣言できる。残り時間ポイントの欄に「リタイア」と記載する。リタイアするまでに獲得したタスクポイントと審査員ポイントを合計し、総合ポイントに記載する。

棄権：競技会にエントリー後、ロボット検査前に、何らかの理由により、競技に参加できない場合。

部門：目：目視部門、搭：搭載カメラ部門

■ A ■ B ■ C ■ D ■ タスクの成功・失敗(緑：成功、赤：失敗)、 A.トンネルくぐり、B.段差乗り越え、C.ガレキ除去、D.要救助者搬送