

ヒト型レスキューロボットコンテスト 2025 競技記録

競技結果

OECU 杯		競技者	所属	ロボット名
		川端 虹晴	大阪電気通信大学 自由工房 HRP	山雀
搭載 カメラ 部門	1 位	川端 虹晴	大阪電気通信大学 自由工房 HRP	山雀
	2 位	NAKAYAN	関西四天王	レグホーン
	3 位	pukutai	個人	㇑
目視部門	1 位	佐々機	チームホビーロボット	M K 5
	2 位	ミヤギ ナツキ	個人	アラネア
技術賞 奨励賞	技術賞	なめだる男爵	個人	AI ちゃん
	奨励賞	藤本輝斗	千葉工業大学総合工学研究会-skk	レスキューglaux
	奨励賞	山本晴喜	大阪電気通信大学自由工房 HRP	スレイブ 1 号

ファイナルミッション 評価ポイント

競技 順	競技者	所属	ロボット名	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	センサ ポイント	審査員 ポイント
1	ミヤギ ナツキ	個人	アラネア	目視	374					225	0	0	154
2	佐々機	チームホビーロボット	M K 5	目視	658					300	75	88	195
3	なめだる男爵	個人	AI ちゃん	カメラ	リタイア					—	—	—	—
4	pukutai	個人	㇑	カメラ	401					225	0	0	176
5	川端 虹晴	大阪電気通信大学 自由工房 HRP	山雀	カメラ	881					300	200	141	240
6	NAKAYAN	関西四天王	レグホーン	カメラ	844					300	200	113	231

ファーストミッション 評価ポイント

競技 順	競技者	所属	ロボット名	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	センサ ポイント	審査員 ポイント
1	NAKAYAN	関西四天王	レグホーン	カメラ	797					300	200	94	203
2	なめだる男爵	個人	AI ちゃん	カメラ	285					150	0	0	135
3	ミヤギ ナツキ	個人	アラネア	目視	372					225	0	0	147
4	山本晴喜	大阪電気通信大学自由工房 HRP	スレイブ 1 号	目視	35					0	0	0	35
5	ジャッキー	個人	パンプキン	カメラ	55					0	0	0	55
6	藤本輝斗	千葉工業大学総合工学研究会-skk	レスキューglaux	目視	137					75	0	0	62
7	あみろう	チームホビーロボット	あみろう丸	カメラ	21					0	0	0	21
8	pukutai	個人	㇑	カメラ	399					225	0	0	174
9	lingmud	個人	Felion	目視	棄権					—	—	—	—
10	佐々機	チームホビーロボット	M K 5	目視	404					225	0	0	179
11	川端 虹晴	大阪電気通信大学 自由工房 HRP	山雀	カメラ	726					225	187	134	180

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、ポイントはなし。

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。競技開始前のリタイアは、総合ポイント欄にリタイアと記載する。

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。

Ex：エキジビション(総合ポイント・審査員ポイントなし)

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。