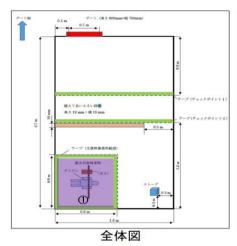
レスキューロボットコンテスト2025競技会 予選動画競技 競技結果

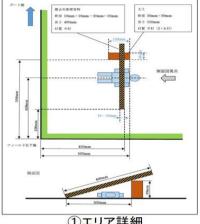
(ポイント詳細)

課題フィールド A

- ・ フィジカルポイント(40点満点)
- ミッションポイント(80点満点) ①「チェックポイント1を通過【10ポイント】」
 - ②「チェックポイント2を通過【10ポイント】」
 - ③「撤去対象障害物を撤去する【20ポイント】」
 - ④「ストーブの発見報告【10ポイント】」

 - ⑤「レスキューダミーへの支援物資提供【10ポイント】」 ⑥「レスキューダミーを救出してチェックポイント2を通過【10ポイント】」 ⑦「レスキューダミーをゲートまで搬送【10ポイント】」



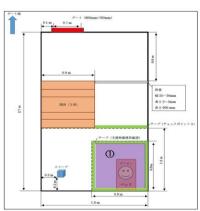


RESCUE

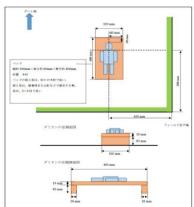
①エリア詳細

課題フィールド B

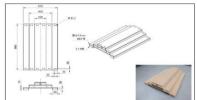
- フィジカルポイント(40点満点)
- ミッションポイント(100点満点)
 - ①「階段を走破(行き)【20ポイント】」
 - ②「チェックポイント3を通過【10ポイント】」
 - ③「ストーブの発見報告【10ポイント】」
 - ④「レスキューダミーへの支援物資提供【10ポイント】」
 - ⑤「レスキューダミーを救出してチェックポイント3を通過【10ポイント】」
 - ⑥「階段を走破(レスキューダミー乗せて帰り)【30ポイント】」 ⑦「レスキューダミーをスタートゲートまで搬送【10ポイント】」



全体図



①エリア詳細



階段詳細

その他 • 審判団による減点

レスキューロボットコンテスト2025 競技会 予選動画競技 競技結果 詳細(1/3)

		課題フィールドA										課題フィールドB											
チーム名	確 定 P		ミッションP 審 フ						フラ	グ数				Ξ,	ソション			Ī	審	フラ	が数		
		フィ ジカ								判			フィ								判		
		ルP	1	2	3	4	(5)	6	7	団減・	イエ ロー	レッド	ジカ ルP	(1	2	3	4	⑤	6	7	団減・	イエ ロー	レッド
	93	0	10	10	20	10	10	0	0	点 17	1	0	0	2	0 10	10	10	0	0	0	点	0	0
				A:減,										-									
			・フィールド全体が動画に映っていないため、フィールド設営の不備により5点減点。 ・ガレキがフィールド外に出たため、ガレキのフィールド外接触により5点減点(動画4:38付近)。																				
										•	ノキの が2回!								_			笛ണ))
			・1号機がフィールド外に接触する事象が2回ほど発生しているため2点減点(動画4:38, 5:57の2箇所)。 (課題A:イエローフラグ)													0							
RMF rescue	補足説明	:	・ダミヤンを引きずっているため、ダミヤンに対する危険行為(動画5:32付近)。																				
			(課題A:減点ではないが注意事項) ・1号機の緊急停止スイッチは、ロボット上部などのわかりやすく、押しやすい位置に設置してください。																				
						-												い立正	宣に記	え直し	.۲۲	たさい	١.
			できていない場合は、本選のロボット検査にて指摘し修正を求めます。 (課題B:減点ではないが注意事項)																				
			・2号機の緊急停止スイッチは、ロボット上部などのわかりやすく、押しやすい位置に設置してください。												١.								
			できていない場合は、本選のロボット検査にて指摘し修正を求めます。 10 10 20 0 10 10 10 0 0 2 0 21 20 10 10 10 10 0 0 0																				
	180	19		10 A:イエ				10	10	0	2	0	21	2	0 10	10	10	10	0	10	0	0	0
Iterators	補足説明	l:						を押	した	ため	、ダミヤ	アンに対	付する	危	険行	為(動	画1:20	O付i	丘)。				
			・ガレ	キ(支	援物)資)	を巻き	き込ん	んで:	ダミヤ	アンを求	女出し#	こため		ダミヤ	ンに対	対する	危险	うけん かいこう こうしゅう こうしゅう かいしゅう かいしゅう かいしゅう かいしゅう かいしゅう かいしゅう かいしゅう しゅう しゅう しゅう しゅう しゅう しゅう しゅう しゅう しゅう	﴿動i	画1:3	86付近	í)
UP-RP	110	0		10	20	10	10	0	0	0	0	0	0	2	0 10	10	10	0	0	0	0	0	0
	補足説明	l:	なし																				
S. S. S. S	227	25	10	10	20	10	10	10	10	0	0	0	27	2	0 10	10	10	10	30	10	5	0	0
	補足説明	l:		B:減g		ᅟᄼᅩ	ደ ጥ ፫	7+4	8• *	l-+> -	- 117	+ 14	٦,		I×=ЛA	±	- 供え	r .E	:=: _=				
	229	24	_	720)		_		_	_	_	ている	_	_	_			N順で 10	_			0	0	0 0
мст	補足説明		なし																		Ŭ		
											Т.						TT						_
	192	14		10 A·減 s		_			_	_	0	0	28	2	20 10	10	10	10	0	10	0	0	0
がんばろうKOBE	補足説明	l:	(課題A:減点ではないが注意事項) -2号機の緊急停止スイッチは、ロボット上部などのわかりやすく、押しやすい位置に設置して									てく	ださい	١.									
							_	_	_	_	検査に			_		_							
QoQ	207	24	10 なし	10	20	10	10	10	10	0	0	0	33	2	0 10	10	10	10	0	10	0	0	0
GOG	補足説明	l:	φC																				
	165	11	10			10	10	10	10	5	0	0	24	2	0 10	0	10	10	0	10	5	0	0
				A∶減﹐ ╮□—			が排	定の	新日	田から	らはみに	#!! で 言	の署さ	Ь'n	アハス	スナーンナ	`						
				ールド							516071	цос	以巨し	_ 10		J/_ U.	^						
救命ゴリラ!!			(課題	A:減,	点でに	はな	いがぇ	主意	事項	į)													
7X HP 7 7	補足説明	l:				-					ッチは								• • •			置に	
				īしてく B∶減♬	_	ر۱°.	できて	いる	にいま	易合(t、本i	選の口	ホット	筷:	食にて	. 指播]し修工	上を:	来める	ます。	•		
						_ <i>_</i> _	が規	定の	範囲	囲か り	らはみは	出して記	设置さ	≥'n	ている	5 <i>t=&</i>),						
				ールド																			
	136	9		10 A:減点		10	10	10	10	8	3	0	15		0 10	10	0	10	0	10	0	1	0
						- 1	星がる	řh 7	-1.12	スナーム	り、フィ	ールド	設学の	മാ	て借に	· 上니:	占減	占					
											う、フィ 象が3回								0:20,	2:39	3:00	の3億	၍所)
K. KNIGHTS				A:イエ																			
K. KNIGHTS	補足説明	l:				_					ミヤン												
			1								、ダミ ⁻ 長行為(為(動		41寸:	亚)				
				ァを塚 B∶イエ				11	, ₁ - 0,	, 以以	x I J 布i)	*** 凹 3 :	ָנין טט () (12									
								' —л	, ドσ.	破塌	長行為(動画2:	30付:	近)									



レスキューロボットコンテスト2025 競技会 予選動画競技 競技結果 詳細(2/3)

			課題フィールドA								課題フィールドB											
チーム名	確 定 P			37	ノション					フラ	グ数						/ションP			審	フラグ数	
		フィ							判			フィ								判		
		ジカ ルP	1	2 3	4	5	6	9 3	団減点	イエロー	ジド	ジカ ルP	1	2	3	4	5	6	(7)	団減点	イエロー	レッド
	75	0		10 20		10	0	0	10	0	0	0	20	10	10	(0 0	0	0	5	0	0
[A:減点) 動画提出		η σ . +-	みこより	# 上														
							めった。 がない		-	フィー リ	,ド設宝	堂のオ	備に	- 上り	5占	献占	ī.					
JAIRES			A:減点						, ,	1 112	, ,	pin -	-0.,	- ////	27/11	• 0						
			•ロボ	ットの緊	急停」	上スイ	ッチは	□7	ボッ	ト上部	などの	つわか	りや	すく、	押し	や	すい位	置に	設置	して	くださし	۰,۱°
	補足説明	l:	できていない場合は、本選のロボット検査にて指摘し修正を求めます。 (課題R・減占)																			
			(課題B:減点) ・寸法テープがないため、フィールド設営の不備で5点減点。																			
			・対法デーノがないため、フィールト設置の不偏での点減点。 (課題B:減点ではないが注意事項)																			
			・1号機の緊急停止スイッチは、ロボット上部などのわかりやすく、押しやすい位置に設置してください。																			
			できていない場合は、本選のロボット検査にて指摘し修正を求めます。 10 10 0 10 10 0 0 0 0 0 0 20 10 10 0 0 0 0 0 0 0																			
ジュニパーOCT	80	0	10 なし	10	10	10	U	0	0	0	0	U	20	10	10	() 0	Ü	0	0	0	0
72=7. 001	補足説明	l: 	,60																			
大工大エンジュニア	219	25		10 20	_	10	10 1	0	5	0	0	29	20	10	10	10	10	30	10	0	0	0
			(課題A:減点) ・ガレキがフィールド外に出たため、ガレキのフィールド外接触で5点減点(動画0:56付近)																			
	補足説明	・カレキかフィールト外に出たため、カレキのフィールト外接触で5点減点(動画0:56付近) (課題A:減点ではないが注意事項)																				
			・2号機、3号機の緊急停止スイッチは、ロボット上部などのわかりやすく、押しやすい位置に 設置してください。できていない場合は、本選のロボット検査にて指摘し修正を求めます。																			
													_	_								
	102	17		10 20	-	0	10 1	0	5	0	0	0	20	10	0	(0 0	0	0	0	0	0
	補足説明:		(課題A: 減点) ・ガレキがフィールドの外に出たため、ガレキのフィールド外接触により5点減点(0:55)。																			
TASUKE隊			(課題A:減点ではないが注意事項)																			
			・2号機の緊急停止スイッチは、ロボット上部などのわかりやすく、押しやすい位置に設置してください。 できていない場合は、本選のロボット検査にて指摘し修正を求めます。																			
	209	14	 -	10 20					ツト1 5					_	÷	i –	10	30	10	0	2	0
				A:減点)				•									- 10					
			_	レータか						出て口	ボットを	を操作	Eした	ため	、規	定に	に反す	る行	為を			
		行ったとして5点減点(動画0:43付近) (課題A: イエローフラグ)																				
チームホビーロボット	補足説明:			ス・イエロ ヤンの首			救出し	t- t:	- XD	、ダミュ	マンに	対する	る危険	金行は	為(動	画2	2:23付	近)				
	1111721111111																	付近)				
		・ダミヤンの首を支えずに搬送をつづけたため、ダミヤンに対する危険行為(動画2:34付近) (課題B:イエローフラグ)																				
			・ダミヤンの首を支えずに救出したため、ダミヤンに対する危険行為(動画1:45付近) ・ダミヤンの首を支えずに搬送をつづけため、ダミヤンに対する危険行為(動画1:54付近)																			
	220	19		10 20																0	0	0
とくふぁい!				A:減点					_													
C/2/2001:	補足説明	l:		機の緊急													い位置	置に討	设置し	てくだ	どさい	0
	016	26	-	ていない	_				ソト	検査に 2		_	_		_		10	20	10	_	0	0
	216	26		10 20 A:イエロ	-		10	U	U		0	25	20	10	U	10	10	30	10	0	2	0
							救出し	たた	こめ	、ダミコ	アンに	対する	5危险	負行な	為(動	画1	:21付	近)				
			・ダミヤンの首を支えずに救出したため、ダミヤンに対する危険行為(動画1:21付近) ・ダミヤンの首を支えずに搬送をつづけたため、ダミヤンに対する危険行為(動画1:26付近)																			
富ロボレスキュー	補足説明:			B:減点) ックポイン) -	プポナン	\ <i>†</i> -	- Xh	7/-	- ルド製	ይ <u></u> ታ	不借	でち	占浦	占						
				フンハイン B:イエロ			ノルル	, 1/2	_0,	. 71	一ルド記	又占い	/ ~ ~ 1)#	(3)	ポル	ж.						
			・ダミ	ヤンの首	を支え	えずに	救出し	たた	こめ	、ダミコ	アンに	対する	5危险	負行な	為(動	画	1:05付	近)				
		-	-	ヤンの首	_				_				_		_							
長湫ボーダーズ	142	0		102(A:減点)	-	10	10	0	5	0	0	27	0	10	10	(10	0	10	0	0	0
文がハーブーへ	補足説明		ハ・減点))位置	がずれ	てし	いる	ため、	フィー	ルド部	党σ.	不信	⋕で5	点派	或点。						



レスキューロボットコンテスト2025 競技会 予選動画競技 競技結果 詳細(3/3)

			課題フ	7ィールドA			課題フィールドB									
チーム名	確		ミッション	P	審しフラグ	ブ数	ミッションP 審 フラ									
	定	フィ ジカ			判 団 イエ		フィ			判 団 イエ						
	Р	ルP	1 2 3 4	5 6 7	団 イエ 減 ロー 点			3 4 5	6 7	型 イエ 減 ロー 点						
	222	17	10 10 20 10		0 0	0 2	25 20 10	10 10 10	30 10	0 (0 0					
日大RB	LA E - 2 - 1	(課題B:滅点ではないが注意事項) ・1号機の緊急停止スイッチは、ロボット上部などのわかりやすく、押しやすい位置に設置してください。														
	補足説明	l:	・1号機の緊急停止スできていない場合は						宣に設置し	てくださし	١,					
	90	0			0 0		10 0 10	``	0 10	0 (0 0					
Fukaken			(課題A:減点ではなし		<u> </u>	-			0, 10							
rukaken	補足説明:		・3号機の緊急停止ス						置に設置し	てくださし	١,					
	100		できていない場合は						0 10	0 0	J 0					
	100	0		0 0 0	10 0	U	10 20 10	10 10 10	0 10	0 (0					
			·課題動画提出遅れ	のため10点減	点。											
			(課題A:減点ではないが注意事項)													
HolyLab	補足説明	l:	・1号機の緊急停止スイッチは、ロボット上部などのわかりやすく、押しやすい位置に設置してください。													
			できていない場合は、本選のロボット検査にて指摘し修正を求めます。 (課題B:減点ではないが注意事項)													
			(課題B:減点ではないか注意事項) ・2号機の緊急停止スイッチは、ロボット上部などのわかりやすく、押しやすい位置に設置してください。													
			できていない場合は													
	0	0		0 0 0	0 0	0	0 0 0	0 0 0	0 0	0 (0					
realize	補足説明	l :	なし													
	161	7	10 10 20 10		0 0	0 2	24 0 10	10 10 10	0 10	0 (0 0					
レスキューHOT君	補足説明:		(課題A:減点ではなし		- 芸書籽の	Г— -1 ° .	· o = = + + + + + + + + + + + + + + + + +		-1-							
			・4号機の支援物資提供の機構が応募書類の「ロボットの重要な機能」と異なります。 書類通り実装されていない場合は、本選ロボット検査にて指摘し修正を求めます。													
	244	33			0 0			10 10 10		0 (0 0					
レスキューやらまいか	補足説明]:	なし													
	78	8	10 10 20 0	0 10 10	20 2	0	0 20 10	10 0 0	0 0	10 1	1 1					
			(課題A:減点)	0												
			フィールドの寸法テート ・撤去対象ガレキがスタックを	_												
									J5点減点							
			・チェックポイントの段差の位置が規定と異なるため、フィールド設営の不備により5点減点。 ・撤去対象ガレキがフィールドの外に出たため、ガレキのフィールド外接触により5点減点(動画1:08付近)。													
			(課題A:イエローフラ													
			・ダミヤンを首を支え													
RENCON	補足説明	ŀ	・ダミヤンの首を支え (課題B:減点)	9 に搬送をつ	ンけたため	、ダミヤニ	ンに対する厄	陝仃為(劉벨	3:061寸近)。							
	111172100-71		・寸法テープがないた	<u>-</u> め、フィールド	設営の不信	備で5点》	減点。									
			段差に隙間があるが	こめ、フィールト	ジンションションションションションションションションション	備で5点	減点。									
			(課題B:イエローフラ				こくして しこよいぎん	<i></i>	1 &							
			・ダミヤンをベッドから ダミヤンに対する危				ソナるような動作	作かめつただ	:Ø)、							
			(課題B:レッドフラグ)		1.40 1 1 21/ 6											
			・ダミヤンを横向きで		のまま高所	に持ち上	上げて搬送しよ	うとしたため	、ダミヤン	に対する	,					
			悪質な行為(動画2													
	177	17	10 10 20 10			0	0 0 10	10 10 10	30 10	0	0					
			(課題A:減点ではないが注意事項) ・3号機の緊急停止スイッチは、ロボット上部などのわかりやすく、押しやすい位置に設置してください。													
六甲おろし	ᇪᄆᇎ	ı.	できていない場合は						_,							
	補足説明:		(課題B:減点ではないが注意事項)													
			•2号機と3号機の緊急 ・2号機と3号機の緊急							=						
			設置してください。で	さいない場	ロは、本選	いロホッ	ソト快宜にて指	描し惨止を?	水似ます。							

