

ロボコンやまなし 2025
大学・一般の部
「自律型ゴルフロボット競技」

出走順	ロボット名	所属	記録		順位
			コース1	コース2	
1	サメサメ ロボティクス	東京科学大学	カップイン × 打数 8 残り時間 59"5 残り距離 248.0cm リスタート 3	カップイン × 打数 8 残り時間 1'55"0 残り距離 273.0cm リスタート 4	4
2	ペロりん口	山梨大学 工学部 メカトロニクス工学科	カップイン ○ 打数 2 残り時間 4'07"5 残り距離 0.0cm リスタート 0	カップイン ○ 打数 5 残り時間 1'51"3 残り距離 0.0cm リスタート 2	1
3	青風Hopper	山梨大学 工学部 メカトロニクス工学科	カップイン × 打数 12 残り時間 0 残り距離 263.5m リスタート 5	カップイン × 打数 9 残り時間 1'42"8 残り距離 87.5cm リスタート 3	3
4	走れアテナ口	山梨大学 工学部 メカトロニクス工学科	カップイン ○ 打数 2 残り時間 2'15"6 残り距離 0.0cm リスタート 0	カップイン × 打数 4 残り時間 34"9 残り距離 22.0cm リスタート 0	2
5	零式無限走破号 (ぜろしきむげんそうはごう)	山梨大学 学生フォーミュラ部	カップイン × 打数 2 残り時間 40"1 残り距離 - リスタート 10	カップイン × 打数 4 残り時間 56"2 残り距離 - リスタート 5	6
6	アラクネ	山梨大学 工学部 メカトロニクス工学科	カップイン × 打数 3 残り時間 1'12"0 残り距離 - リスタート 2	カップイン × 打数 3 残り時間 0 残り距離 - リスタート 4	5
7	キャディボット	山梨大学 工学部 メカトロニクス工学科	カップイン × 残り打数 0 残り時間 4'04"7 距離 - リスタート 0	カップイン × 打数 0 残り時間 1'47"s 残り距離 - リスタート 0	7
8			カップイン 打数 時間 距離 リスタート	カップイン 打数 時間 距離 リスタート	