

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ニアピンコンテスト」

出走順	ロボット名	所属	記録		3距離の平均誤差	順位
			1回目	2回目		
1	サメサメ ロボティクス	東京科学大学	0.5m: 38.5 cm 誤差 -11.5 cm 1.0m: 42.5 cm 誤差 -57.5 cm 1.5m: 1 cm 誤差 -149 cm	0.5m: 10.5 cm 誤差 -39.5 cm 1.0m: 8.5 cm 誤差 -91.5 cm 1.5m: 10.0 cm 誤差 -140.0 cm	69.7 cm	7
2	ペロりん口	山梨大学 工学部 メカトロニクス工学科	0.5m: 49 cm 誤差 -1 cm 1.0m: 87 cm 誤差 -13 cm 1.5m: 111 cm 誤差 -39 cm	0.5m: 40.0 cm 誤差 -10.0 cm 1.0m: 47.0 cm 誤差 -53.0 cm 1.5m: 90.5 cm 誤差 -59.5 cm	17.70 cm	3
3	青風Hopper	山梨大学 工学部 メカトロニクス工学科	0.5m: 159 cm 誤差 109 cm 1.0m: 160 cm 誤差 60 cm 1.5m: 180 cm 誤差 30 cm	0.5m: 0.0 cm 誤差 -50.0 cm 1.0m: 109.0 cm 誤差 9 cm 1.5m: 209.5 cm 誤差 59.5 cm	29.7 cm	5
4	走れアテナロ	山梨大学 工学部 メカトロニクス工学科	0.5m: 43.5 cm 誤差 -6.5 cm 1.0m: 71.5 cm 誤差 -28.5 cm 1.5m: 159.5 cm 誤差 9.5 cm	0.5m: 45.5 cm 誤差 4.5 cm 1.0m: 122.0 cm 誤差 22.0 cm 1.5m: 160.0 cm 誤差 10.0 cm	12.0 cm	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	0.5m: 65.5 cm 誤差 15.5 cm 1.0m: 89 cm 誤差 -11 cm 1.5m: 147 cm 誤差 -3 cm	0.5m: 48.0 cm 誤差 -2.0 cm 1.0m: 77.0 cm 誤差 -23.0 cm 1.5m: 161.0 cm 誤差 11.0 cm	5.3 cm	1
6	アラクネ	山梨大学 工学部 メカトロニクス工学科	0.5m: 44 cm 誤差 -6 cm 1.0m: 15.5 cm 誤差 -84.5 cm 1.5m: 91.5 cm 誤差 -53.5 cm	0.5m: 36.0 cm 誤差 -14.0 cm 1.0m: 78.0 cm 誤差 -22.0 cm 1.5m: 62.0 cm 誤差 -88.0 cm	27.2 cm	4
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	0.5m: 9.5 cm 誤差 -40.5 cm 1.0m: 30.0 cm 誤差 -70.0 cm 1.5m: 45.5 cm 誤差 -104.5 cm	0.5m: 115.0 cm 誤差 65.0 cm 1.0m: 41.5 cm 誤差 -58.5 cm 1.5m: 36.5 cm 誤差 -113.5 cm	67.8 cm	6
8			0.5m: cm 誤差 cm 1.0m: cm 誤差 cm 1.5m: cm 誤差 cm	0.5m: cm 誤差 cm 1.0m: cm 誤差 cm 1.5m: cm 誤差 cm	cm	