				1回目							2回目							認定		
番号	チーム名	所属	代表者	距離（m）	時間（m:s）	展望台	人物発見		ゴミ判別		距離（m）	時間（m:s）	展望台	人物発見		ゴミ判別		コース周回	人物発見	ゴミ判別
							地点1	地点2	地点1	地点2				地点1	地点2	地点1	地点2			
19-01	大阪市立大学 知識情報処理工学研究室	大阪市立大学	田窪朋仁	15	02:00	辞退	辞退	辞退	辞退	辞退	600	23:30	辞退	辞退	辞退	辞退	辞退	マイルストーン1		
19-02	大阪市立大学 機械力学研究室	大阪市立大学	今津篤志	30	00:30	辞退	辞退	辞退	地点 未到達	地点 未到達	30	00:40	辞退	辞退	辞退	地点 未到達	地点 未到達			
19-03	チームさくら	株式会社 プロアシスト	猪熊一行	棄権	－	－	－	－	－	－	150	08:04	辞退	辞退	辞退	辞退	辞退			
19-04	大阪工業大学 ロボット工学科チーム	大阪工業大学	井上雄紀	100	07:39	辞退	辞退	辞退	辞退	辞退	100	08:19	辞退	辞退	辞退	辞退	辞退			
19-05	関西大学ロボット・マイクロ システム研究室	関西大学	青柳誠二	60	03:25	辞退	辞退	辞退	辞退	辞退	60	02:46	辞退	辞退	辞退	辞退	辞退			
19-06	愛知工業大学 道木研究室	愛知工業大学	道木加絵	0	02:00	辞退	辞退	辞退	辞退	辞退	棄権	－	－	－	－	－	－			
19-07	宇都宮大学REAL	宇都宮大学	尾崎功一	1040 完走	36:07	○	○	○	○	○	棄権	－	－	－	－	－	－	マイルストーン3	マイルストーン2	マイルストーン2
19-08	機能ロボット学研究室	神戸大学	田崎勇一	861 ゴール横*	32:38	辞退	辞退	辞退	○	○	棄権	－	－	－	－	－	－	マイルストーン1		マイルストーン2
19-09	Team TKT(関学)	関西学院大学	中後大輔	15	01:20	辞退	辞退	辞退	辞退	辞退	12	01:30	辞退	辞退	辞退	辞退	辞退			
19-10	甲南大学	甲南大学	梅谷智弘	0	01:55	辞退	辞退	辞退	辞退	辞退	0	02:00	辞退	辞退	辞退	辞退	辞退			
19-11	Extreme Q-ban Boys	神戸高専	清水俊彦	575 北側折り返し	16:54	辞退	辞退	辞退	辞退	辞退	50	01:56	辞退	辞退	辞退	辞退	辞退	マイルストーン1		
19-12	Arno(アルノー)	個人参加	嶋地直広	50	03:31	辞退	辞退	辞退	辞退	辞退	105	11:00	辞退	辞退	辞退	辞退	辞退			
19-14	新潟ロボット協会	個人参加	畑中豊司	18	01:10	辞退	辞退	辞退	辞退	辞退	33	02:00	辞退	辞退	辞退	辞退	辞退			

*ゴール横のためマイルストーン2認定はできません。

〇コース周回のマイルストーン
・マイルストーン1：コースを半周（400m）する
・マイルストーン2：861mの全区間を走破する.
・マイルストーン3：マイルストーン2達成＋展望台コース往復（全1040m）

〇ゴミ判別のマイルストーン
・マイルストーン1：2箇所のゴミ判別実施課題のうち，どちらか一方で3種類のゴミの判別に成功
・マイルストーン2：2箇所のゴミ判別実施課題の双方で3種類のゴミ判別に成功

〇人物発見のマイルストーン
・マイルストーン1：2箇所のゴミ判別実施場所に立っているスタッフのうち，どちらか一方のスタッフを発見し，3m以内に自律的に近づき5秒以上停止すること
・マイルストーン2：2箇所のゴミ判別実施場所に立っているスタッフ双方を発見し，3m以内に自律的に近づき5秒以上停止すること
＊外界センサで人物発見とアプローチを行うこと.
オドメトリだけでの位置決めは認定しないものとします.

〇課題完全達成
上記，コース周回のマイルストーン3とゴミ判別のマイルストーン2と人物発見のマイルストーン2を達成すること