

番号	チーム名	所属	代表者	ロボット名	1回目					2回目					認定		
					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
20-01	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	Dulcinea	1040	48:13	○	辞退	辞退	辞退	辞退	辞退	辞退	辞退	マイルストーン3		
20-03	チームさくら	株式会社 プロアシスト	猪熊一行	強引MyWay2	861	31:29	辞退	辞退	辞退	75	03:24	辞退	辞退	辞退	マイルストーン2		
20-04	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	シリウス	110	07:52	辞退	辞退	辞退	22	02:11	辞退	辞退	辞退			
20-07	神戸高専ロボティクス	神戸高専	清水俊彦	Navit(oo)n	45	01:41	×	辞退	辞退	245	09:03	×	辞退	辞退			
				Kovit(oo)n	20	00:40	×	辞退	辞退	50	01:30	×	辞退	辞退			

○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)

○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

○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.

オドメトリだけの位置決めは認定しないものとします.

○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