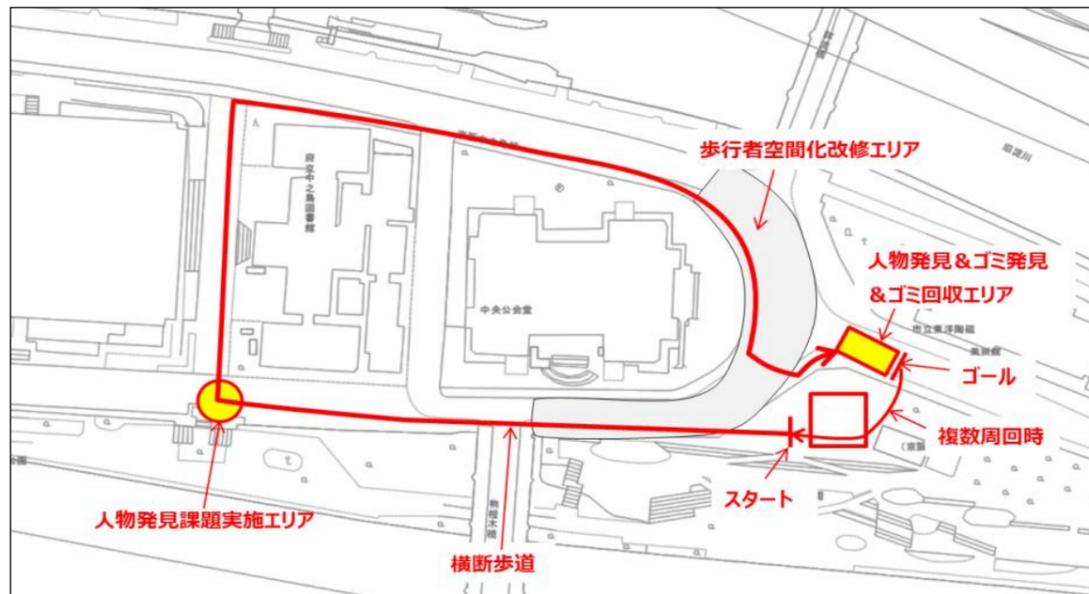


マイルストーン達成

番号	チーム名	所属	代表者	ロボット名	種類 自律/遠隔/ ゴミ拾い専用/ ゴミ拾い兼用	1回目						2回目						マイルストーン								
						距離 (m)	時間 (m:s)	5周	人物発見	ゴミ発見	ゴミ回収	距離	時間 (m:s)	5周	人物発見	ゴミ発見	ゴミ回収	コース周回	人物発見	ゴミ発見	ゴミ回収					
1	24-01-01	神戸高専ロボティクス	神戸高専	清水 俊彦	Navitoon	自律・ゴミ拾い兼用	400	10:45	-	-	-	-	出走せず	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
2	24-01-02				Unitree Go2	自律・遠隔	50	1:30	-	-	-	-	300	12:10	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
3	24-02	神戸高専ロボティクスNext	神戸高専	宮本蓮汰	Nexttoon	自律・遠隔	出走せず	-	-	-	-	-	出走せず	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
4	24-03-01	大阪公立大学ロボティクスGr	大阪公立大学	田窪 朋仁	Dulcinea	自律	1512	60:32	3周目 途中	-	-	-	-	出走せず	-	-	-	-	-	1	-	-	-	-		
5	24-03-02				Rocinante	自律	70	5:57	-	-	-	-	100	4:16	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
6	24-04	大阪公立大学B	大阪公立大学	今津篤志	pGDC-mkIII	自律・遠隔	出走せず	-	-	-	-	-	出走せず	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
7	24-06-01	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	Sirius2	自律	30	4:22	-	-	-	-	75	10:11	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
8	24-07-01	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 誠司	KUARO	自律	30	1:46	-	-	-	-	0	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
9	24-08	大阪工業大学情報科学部 AIスマートカープロジェクト Aチーム	大阪工業大学	宮脇 健三郎	SmartBot_v2	自律	507	14:42	-	-	-	-	40	1:11	-	-	-	-	-	1	-	-	-	-		
10	24-09	大阪工業大学情報科学部 AIスマートカープロジェクト Bチーム	大阪工業大学	奥野 弘嗣	Neurobot	自律/ゴミ発見のみ	5	0:52	-	-	-	-	3	1:11	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
11	24-10	関西大学 計測システム研究室	関西大学	前 泰志	KUAMS	自律	315	13:21	-	-	-	-	120	5:51	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
12	24-11-01	Arno(アルノー)	奈良女子大学 &北陽電機株式会社	嶋地 直広	Arno	自律	80	8:15	-	-	-	-	507	33:50	-	-	-	-	-	1	-	-	-	-		
13	24-11-02				WizURG	自律	0	0:28	-	-	-	-	25	1:18	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
14	24-12	甲南大学	甲南大学	梅谷 智弘	URI-Konan	自律	スタート できず	-	-	-	-	-	0	1:30	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
15	24-13-01	PAD ロボティクス	パナソニックアドバンス テクノロジー株式会社	高橋 三郎	atmobi	ゴミ発見・回収兼用	330	11:41	-	-	-	-	330	14:03	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
16	24-13-02				s_atmobi	自律	931	32:40	2周目 途中	-	-	-	-	330	12:40	-	-	-	-	-	-	1	-	-	-	-
17	24-13-03				atmobi_ex	ゴミ発見兼用	460	19:31	-	-	-	-	507	21:20	-	-	-	-	-	-	-	-	1	-	-	-
18	24-15	大分高専	大分工業高等専門学校	重松 康祐	別府号	自律	20	1:12	-	-	-	-	45	2:05	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
19	24-16	OgiLab	関西大学総合情報学部	萩野正樹	カエル号	自律	160	6:03	-	-	-	-	490	14:43	-	図書館角 のみ	-	-	-	-	-	-	-	-		
20	24-18	愛知県立刈谷工科高等学校	愛知県立刈谷工科高等学校	加藤 寛康	メリエ1号_改	自律	3	0:13	-	-	-	-	50	4:58	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-		
21	24-20	機能ロボット学研究室	神戸大学	田崎 勇一	Omnia4	自律	507	15:52	-	-	-	-	507	16:03	-	-	-	-	-	1	-	-	-	-		



マイルストーン		
コース周回	マイルストーン1	コースを1周(507m)する。
	マイルストーン2	コースを5周(2731m)する。
人物発見	マイルストーン1	2ヶ所のエリアで人物発見のエビデンス信号を出す。
	マイルストーン2	2ヶ所のエリアで人物を発見し、正面写真撮影を行う。
	マイルストーン3	2ヶ所のエリアで人物を発見し、GPSデータの照合で基準を満たす。
	マイルストーン4	5周走行を行い、5回ともマイルストーン2と3を達成。
ゴミ発見	マイルストーン1	ゴミ発見エリアでゴミを発見し判別も成功。
	マイルストーン2	5周走行を行い、5回ともマイルストーン1を達成。
ゴミ回収	マイルストーン1	回収エリアに自律走行し、発見と回収は遠隔操作、その後自律で戻る。
	マイルストーン2	回収エリアに自律走行し、発見も自律で行い、回収は遠隔操作、その後自律で戻る。
	マイルストーン3	回収エリアに自律走行し、発見も回収も自律で行い、その後自律で戻る。
	マイルストーン4	5周走行を行い、5回ともマイルストーン3を達成。