

第30回マイクロマウス東日本地区大会

開催日 2012年9月23日(日) 会場 科学技術館

主催 マイクロマウス委員会東日本支部
公益財団法人 ニューテクノロジー振興財団

共催 公益財団法人 日本科学技術振興財団

実 施 要 綱

第30回マイクロマウス東日本地区大会	
開 催 日	2012年9月23日(日)
会 場	科学技術館 東京都千代田区北の丸公園2-1 (http://www.jsf.or.jp/)
主 催	マイクロマウス委員会東日本支部 公益財団法人 ニューテクノロジー振興財団 (http://www.ntf.or.jp/)
共 催	公益財団法人 日本科学技術振興財団 (http://www2.jsf.or.jp/)
協 賛	支部協賛企業 株式会社アールティ (http://www.rt-net.jp/) 株式会社イクスリサーチ (http://www.ixs.co.jp/) エフテック株式会社 (http://www.ftech-net.co.jp/) 株式会社オーム社ロボコンマガジン編集部 (http://www.ohmsha.co.jp/robocon/) オリエンタルモーター株式会社 (http://www.orientalmotor.co.jp/) 有限会社テクノラボ (http://homepage1.nifty.com/technolabo/) 並木精密宝石株式会社 (http://www.namiki.co.jp/) (50音順)
運 営 協 力	芝浦工業大学ロボティクス研究室 芝浦工業大学SRDC 電気通信大学ロボメカ工房 東京工芸大学からくり工房 東京理科大学MICE 早稲田大学WMMC 埼玉県立新座総合技術高等学校
競 技	1. マイクロマウス クラシック競技 2. マイクロマウス競技 (ハーフサイズ) 3. クォーターマウス競技 4. 東日本支部サーキット競技
審 査 員	飯島純一 明星大学教授 春日智恵 芝浦工業大学名誉教授・初代支部長 鈴木秀和 東京工芸大学講師 田代泰典 ニューテクノロジー振興財団 青木政武 副支部長 小川靖夫 副支部長 安藤吉伸 支部長
実 施 責 任 者	支部長 安藤 吉伸 (芝浦工業大学教授)

第30回マイクロマウス東日本地区大会の報告

2012年9月23日(日)に第30回マイクロマウス東日本地区大会を科学技術館にて実施した。今回は1984年の第1回大会より数えて節目となる第30回大会であり、多くの出場者で大変賑やかな大会となった。

競技はマイクロマウス(クラシック競技、ハーフサイズ競技)、クォーターマウス、支部サーキットの4競技を実施した。今回も100台超え、のべ113台のエントリーがあり、当日は88台と多くの参加があった。例年のように2面の迷路にて同時進行で実施した。科学技術館に来館した一般見学者の観戦も多数あり、参加者、応援者と合わせ大勢の観客がマウスの走りを見守った。



(1) クォーターマウス競技

クォーターマウス競技は8×8区画の迷路を用い、持ち時間5分、制限回数5回で行った。完走したマウス製作者にはクラスごとの認定バッヂと記録認定証を発行した。出走8台中3台がゴールに到達しジュニア認定された。なお、今回も「初心者のエントリーを優先します」と参加制限を実施した。

競技結果：エントリー11台 参加8台 エキスパート0台、シニア0台、ジュニア3台 認定なし5台

<詳細記録は巻末を参照>

注) クォーターマウス競技は順位を競う競技ではありません。

ゴールに達したマウスに対しては、次の基準でクラス認定した。

- ・ジュニアクラス : ゴールに到達したマウス (ゴールで止まらなくてもよい)
- ・シニアクラス : 2次走行で最短経路を割り出しゴールに到達したマウス
- ・エキスパートクラス : 2次走行で最短経路を割り出し、一度も停止せずにゴールに到達したマウス。1区画1秒以内の走行速度で走り、壁に接触せず優美な走行をすることも要求される。

(2) マイクロマウス クラシック競技

マイクロマウスクラシック競技は16×16区画の迷路で持ち時間7分、制限回数5回で実施した。参加台数45台と大変多くあり、約78%と大変高い完走率であった。例年のように、マウスシーズンが始まったばかりだが完成度の高いマウスが多く、製作者の熱心な取り組みが見えた。

クラシック競技は今回も30台以上のエントリーがあり、全日本大会のシード権が上位2台に与えられる規定により、2位の佐倉さんと3位の増淵さんが1月に芝浦工業大学で行われる全国大会決勝のシードマウスになった(1位の宇都宮さんはすでに関西地区大会で取得済み)。

1～3位のマウス製作者にはマイクロマウス委員会より賞状および副賞として盾、協賛会社と支部より賞品を、4位以下のマウス製作者には協賛会社より賞品を贈った。特別賞も選出し、賞状・賞品を贈った。また、完走したマウス製作者には記録認定証を発行した。

競技結果：エントリー58台、参加45台、完走35台 完走率78%

優勝	紫電	宇都宮 正和		00:05.131
2位	さくらねずみ5	佐倉 俊祐	東京理科大学 Mice	00:05.311 シード
3位	ぷーちゃん号 2011.1	鱒淵祥司	兄貴と愉快的仲間たち	00:06.677 シード

<詳細記録は巻末を参照>

(3) マイクロマウス競技 (ハーフサイズ)

マイクロマウス (ハーフサイズ) 競技も持ち時間7分、走行5回までで実施した。

1～3位のマウス製作者には賞状および副賞として盾、協賛会社と支部より賞品を、4位以下のマウス製作者には協賛会社より賞品を贈った。完走したマウス製作者には記録認定証を発行した。

競技結果：エントリー13台、参加11台、完走7台 完走率64%

優勝	紫電 RX	宇都宮 正和		00:06.308	シード
2位	Mono	竹本裕太	三菱電機	00:07.659	
3位	ロング12号機	小峰 直樹		00:08.208	

<詳細記録は巻末を参照>

(4) 支部サーキット競技

支部サーキット競技は東日本地区オリジナル競技で、迷路の外周を2周する時間を競う競技。持ち時間3分、回数3回までで実施した。

競技結果：エントリー31台、参加24台、完走14台

優勝 さくらねずみ5 佐倉 俊祐 東京理科大学 Mice 00:07.290
 2位 ぷーちゃん号 2011.1 鱒淵祥司 兄貴と愉快的仲間たち 00:09.789
 3位 MF2012DC1 森永 英一郎 00:10.826

<詳細記録は巻末を参照>

東日本支部マイクロマウス・クォーターマウス
 競技規定 (カッコ内はクォーターマウスに関する記述)

1.	スタートからゴールまでの走行時間を競う
2.	持ち時間は7分間、回数制限5回(5分、回数制限5回)
3.	ROM、電池、その他の部品交換不可(クォーターマウスは可)
4.	ゴールは16×16の中心の4区画である(8×8のスタートと対角側にある1区画)
5.	ゴールでは止まらなければならない
6.	マウスはCPUを使用しなくてはならない
7.	マウスは壁を壊してはならない
8.	マウスは壁を乗り越えてはならない
9.	スタートセンサの位置を横切ったら計時開始とする
10.	探索または最短走行後、ゴールセンサを横切ったら計時終了とする
11.	スタートは停止状態からとする

東日本支部サーキット競技規定

1.	時計周りで外周2周の時間を競う
2.	持ち時間は3分間、3回の走行
3.	ROM、電池、その他の部品交換可
4.	ゴールでは止まらなくても良い
5.	マウスはCPUを使用しなくてはならない
6.	迷路の内側の壁が数ヶ所抜けている
7.	マウスは壁を壊してはならない
8.	マウスは壁を乗り越えてはならない
9.	スタートとゴールのセンサ位置はマイクロマウス競技のスタートのセンサ位置と同じとする
10.	スタートセンサの位置を横切ったら計時開始とする
11.	2周後、スタートセンサを横切ったら計時終了とする
12.	スタートは停止状態からとする

支部サーキット競技は16×16区画の迷路の外周を2周する競技である。制限時間内であれば何度でも走行ができる

また、全体の競技を通して3校の学生団体に特別賞を贈った。

東京理科大学 Mice
 東京工芸大学からくり工房
 電気通信大学ロボメカ工房

協賛企業からの賞品は賞の副賞として各受賞者、上位入賞者に贈りました。ご協賛ありがとうございました。



巻末資料

第30回マイクロマウス東日本地区大会 競技記録

第30回 マイクロマウス東日本大会 走行結果 2012年9月23日(日)
マイクロマウス クラシック競技

RANK	出走	ロボット名	氏名	グループ名	1	2	3	4	5	BEST	
1	B-19	紫電	宇都宮 正和	個人	00:49.559	00:05.131	R	R	R	00:05.131	優勝
2	B-22	さくらねずみ5	佐倉 俊祐	東京理科大学 Mice	01:21.260	00:05.311	R	R	R	00:05.311	シード
3	A-30	ぷーちゃん号2011.1	鱈淵祥司	兄貴と愉快的仲間たち	00:22.359	00:07.203	00:06.677	R	R	00:06.677	シード
4	B-7	シロスケ	中瀬 優	東京理科大学 Mice	00:23.436	00:08.182	00:08.161	00:08.132	00:07.636	00:07.636	特別賞
5	A-12	ビスカーチャ	大久保祐人	電気通信大学ロボメカ工房	00:17.927	R	00:17.855	00:08.731	R	00:08.731	
6	A-33	BRAVE	内田 雄太郎	電通大ロボメカ工房OB	00:28.187	00:08.773	R	00:09.005	R	00:08.773	特別賞
7	B-23	Mono	竹本裕太	三菱電機	R	01:37.650	R	00:09.517	00:08.915	00:08.915	
8	B-11	kuppaSP	高橋良太	東京理科大学 Mice	00:18.678	00:10.988	R	00:10.270	R	00:10.270	
9	A-8	Amber02	中島 瑞	電気通信大学ロボメカ工房	01:02.207	00:14.278	00:12.612	00:12.274	00:11.165	00:11.165	
10	A-3	dericut	保坂健人	電気通信大学ロボメカ工房	00:33.598	00:13.815	R	R	(00:13.334)	00:13.815	
11	B-2	HAWK	山本 充俊	東京理科大学 Mice	R	00:26.214	00:14.824	00:14.166	00:14.503	00:14.166	
12	A-15	G-2	笠原 崇裕	渋谷教育学園幕張高等学校物理部	01:05.068	00:14.521	R	R	R	00:14.521	
13	B-16	ねこすけ	重田 晃佑	東京理科大学 Mice	00:28.584	00:16.370	00:17.145	R	00:17.133	00:16.370	
14	A-10	びぎにんぐまうす	川上早苗	株式会社アールティ	00:33.280	00:18.423	R	R	00:39.036	00:18.423	
15	A-28	W2000premium	小堀周平	ロボメカ工房OB	00:39.611	00:19.350	00:21.309	00:20.340	R	00:19.350	
16	B-3	Fraud	古川 大貴	東京理科大学 Mice	00:22.820	00:22.758	00:22.764	00:20.600	R	00:20.600	
17	A-14	マイクロマウス学習キット	佐藤陽介	Team Sahara	01:23.043	00:28.081	00:23.090	00:21.457	00:21.593	00:21.457	
18	A-24	AXION	渡部 聡	電気通信大学ロボメカ工房	00:45.414	R	R	R	00:22.556	00:22.556	
19	A-17	アカメネズミ168	大鶴 啓介	渋谷教育学園幕張中学校電気部	01:35.185	00:24.265	00:24.161	(00:56.388)	time out	00:24.161	特別賞
20	B-1	TYU三郎	小川 靖夫	エフテック	01:52.646	R	00:33.849	R	R	00:33.849	
21	B-15	SAKU	黒木 耀	からくり工房	R	00:52.090	00:52.105	00:36.878		00:36.878	
22	B-9	5M1TH	中山諒也	東京工芸大学からくり工房	00:52.117	00:38.825	00:46.782	00:38.621	(00:38.717)	00:38.621	特別賞
23	A-29	ああああ	鳴河大樹	新座総合電子機械科	00:53.065	01:36.194	00:39.198	00:39.195	00:39.171	00:39.171	
24	A-19	ナカッチュウ	中塚万貴	新座総合電子機械科	00:42.744	R	R	00:42.721	R	00:42.721	
25	B-5	ぺよ	橋本 浩平	東京工業大学 ロボット技術研究会	R	00:50.610	R	R	R	00:50.610	
26	B-18	スマウスフォン	大森浩二郎	東京工芸大学からくり工房	R	R	00:52.433	00:52.423	00:52.434	00:52.423	
27	B-21	汎用マウス	新保佑京	東京工芸大学からくり工房	00:56.027	R	00:56.066	00:56.038		00:56.027	
28	A-16	ミツキラビット	久住 隆司	ロボットファン.net	01:06.253	01:06.490	(01:33.038)	time out	-	01:06.253	
29	A-18	ロキ	中村 裕紀	WMMC	R	01:07.411	01:07.309	R	R	01:07.309	
30	B-4	百叢	須田龍太郎	芝浦工業大学SRDC	01:19.873	01:19.325	01:18.935			01:18.935	
31	A-13	-L◎ Zi Nex	茂呂彰	電気通信大学ロボメカ工房	01:26.530	R	01:26.422	R	01:26.298	01:26.298	
32	A-20	S・マウス	峰田健司	WMMC	01:46.606	01:47.248	R	R	R	01:46.606	
33	A-5	移動ネズミ	高橋 幹人	法政大学 電気研究会	R	01:48.708	R	R	time out	01:48.708	
34	A-1	ヌクヌクDC-音姫-	青木政武	山中湖ロボットクラブ	R	01:53.544	R	R	R	01:53.544	
35	A-7	ウリポー	園部 雄万	電気通信大学ロボメカ工房	02:02.882	time out	-	-	-	02:02.882	
	A-2	Acht	高木崇光	早稲田大学WMMC	R	R	R	R	-	リタイア	
	A-4	chip3	松村周平	電気通信大学ロボメカ工房	R	R	R	R	R	リタイア	
	A-6	Saikoro	高橋 有礼	早稲田大学マイクロマウスクラブ	R	R	R	time out	-	リタイア	

	A-11	Mark-0	小林 亘	早稲田大学マイクロマウスクラブ	R	R	R	R	time out	リタイア	
	A-21	木の葉	安齋 秀香	個人	R	R	R	R	R	リタイア	
	A-22	i^2	市野塚 朝	電気通信大学ロボメカ工房	R	R	R	R	R	リタイア	
	A-23	かめきち	成瀬 真志	新座総合電子機械科	R	R	R	R	R	リタイア	
	B-10	つるマイン	照井憲	東京理科大学 Mice	R	R	R	R	R	リタイア	
	B-13	Out Frame	内田尚登	東京工芸大学からくり工房	R	R	R			リタイア	
	B-14	はらしまうす	原嶋 広和	芝浦工業大学SRDC	R	R	R	R	R	リタイア	
	A-9	でいどりーむ2号	徳田真之佑	法政大学電気研究会	K					棄権	
	A-25	チュウタロウ	赤間雄太郎	株式会社アールティ	K					棄権	
	A-26	オレドロイドマウスDG	秦直哉	アニキ製作委員会	K					棄権	
	A-27	ビックマウス	大機慎太郎	法政大学電気研究会	K					棄権	
	A-31	δ eep Layer	長谷川 信	電通大のアニキと愉快的仲間達	K					棄権	
	A-32	イブシロン	長谷川 信	電通大のアニキと愉快的仲間達	K					棄権	
	B-6	三角三	中瀬 優	東京理科大学 Mice	K					棄権	
	B-8	あやめ	齊藤直樹	芝浦工業大学SRDC	K					棄権	
	B-12	JAMIS	辻本朋也	芝浦工業大学SRDC	K					棄権	
	B-17	リヴァイアサン	塘 明子	東京理科大学Mice	K					棄権	
	B-20	ブルース	平松直人	東京理科大学 Mice	K					棄権	
	B-24	MF2012DCW	森永 英一郎	個人	K					棄権	
	B-25	MF2012DC	森永 英一郎	個人	K					棄権	

第30回 マイクロマウス東日本大会 走行結果 2012年9月23日(日)
マイクロマウス競技(ハーフ)

RANK	出走	ロボット名	氏名	グループ名	1	2	3	4	5	BEST	
1	A-13	紫電RX	宇都宮 正和	個人	00:31.8	00:10.9	00:06.3	R	R	00:06.308	優勝 シード
2	A-12	Mono	竹本裕太	三菱電機	00:40.6	R	00:08.4	R	00:07.7	00:07.659	
3	A-6	ロング12号機	小峰 直樹	個人	00:57.692	00:11.051	00:08.219	00:08.208	00:08.223	00:08.208	
4	A-10	半錦式式	寺崎 清	電通大のアニキと愉快的仲間達	00:50.2	00:18.2	00:13.4	00:17.3	R	00:13.389	
5	A-1	東北マウス 爽	菅原昌弥	個人	01:10.105	00:30.604	R	R	R	00:30.604	普及奨励賞
6	A-2	SaharaMouse09M	菅原昌弥	個人	R	R	00:50.101	R	R	00:50.101	
7	A-8	うだがやん.half	宇田川博樹	法政大学電気研究会	01:11.9	R	R	R	R	01:11.859	
	A-4	リア充	外川 貴規	TeamNeoNeets	R	R	R	R	R	リタイア	
	A-5	SaharaMouse2010	佐藤陽介	Team Sahara	R	R	R	R	R	リタイア	
	A-9	ゴゴゴ	川上 靖次	株式会社アールティ	R	R	R	R	R	リタイア	
	A-11	miniかむかむ	福井善朗	奈良先端科学技術大学院大学	R	R	R	R	R	リタイア	
	A-3	チビシロスケ	中瀬 優	東京理科大学 Mice	K					棄権	
	A-7	うだがやん.NEO	宇田川博樹	法政大学電気研究会	K					棄権	

第30回 マイクロマウス東日本大会 走行結果
支部サーキット競技

2012年9月23日(日)

RANK	出走	ロボット名	氏名	グループ名	1	2	3	BEST	RANK
1	B-13	さくらねずみ5	佐倉 俊祐	東京理科大学 Mice	R	00:07.290	R	00:07.290	1
2	A-12	ぷーちゃん号2011.1	鱈淵祥司	兄貴と愉快的仲間たち	R	00:09.789	R	00:09.789	2
3	B-14	MF2012DC1	森永 英一郎	個人	00:10.826	R	R	00:10.826	3
4	B-8	kuppaSP	高橋良太	東京理科大学 Mice	00:12.962	00:11.555	00:12.387	00:11.555	4
5	A-6	ビスカーチャ	大久保祐人	電気通信大学ロボメカ工房	00:14.655	R	00:12.078	00:12.078	5
6	B-11	Mono	竹本裕太	三菱電機	00:13.003	R	R	00:13.003	6
7	B-4	Fraud	古川 大貴	東京理科大学 Mice	00:15.755	00:15.211	00:15.178	00:15.178	7
8	A-1	ヌクヌクDC-音姫-	青木政武	山中湖ロボットクラブ	R	R	00:19.382	00:19.382	8
9	A-9	G-2	笠原 崇裕	渋谷教育学園幕張高等学校物理部	00:19.926	R	R	00:19.926	9
10	A-4	-L@_Zi_Nex	茂呂彰	電気通信大学ロボメカ工房	R	00:20.766	R	00:20.766	10
11	A-11	オレドロイドマウスDG	秦直哉	アニキ製作委員会	00:28.990	00:21.190	R	00:21.190	11
12	A-10	半鎗式式	寺崎 清	電通大のアニキと愉快的仲間達	00:24.433	R	R	00:24.433	12
13	A-5	ミツキラビット	久住 隆司	ロボットファン.net	00:29.048	R	R	00:29.048	13
14	B-9	木木	林秀紀	芝浦工業大学SRDC	00:36.357	00:35.776	R	00:35.776	14
	A-2	Amber02	中島 瑞	電気通信大学ロボメカ工房	R	R	R	リタイア	
	A-3	マイクロマウス学習キット	佐藤陽介	Team Sahara	R	R	R	リタイア	
	A-7	木の葉	安斎 秀香	個人	R	R	R	リタイア	
	A-8	i^2	市野塚 朝	電気通信大学ロボメカ工房	R	R	R	リタイア	
	A-13	W2000premium	小堀周平	ロボメカ工房OB	R	R	R	リタイア	
	B-1	TYU三郎	小川 靖夫	エフテック	R	R	R	リタイア	
	B-2	Hawk	山本 充俊	東京理科大学 Mice	R	R	R	リタイア	
	B-3	百簍	須田龍太郎	芝浦工業大学SRDC	R	R	R	リタイア	
	B-5	あやめ	齊藤直樹	芝浦工業大学SRDC	R	R	R	リタイア	
	B-12	Root	青木 郁弥	東京工芸大学からくり工房	R	R	R	リタイア	
	A-14	δ eep Layer	長谷川 信	電通大のアニキと愉快的仲間達	K			棄権	
	A-15	イブシロン	長谷川 信	電通大のアニキと愉快的仲間達	K			棄権	
	B-6	三角三	中瀬 優	東京理科大学 Mice	K			棄権	
	B-7	人生犠牲フライ	鈴木誠太郎	芝浦工業大学SRDC	K			棄権	
	B-10	ブルース	平松直人	東京理科大学 Mice	K			棄権	
	B-15	MF2012DCW	森永 英一郎	個人	K			棄権	
	B-16	MF2012DC	森永 英一郎	個人	K			棄権	

第30回 マイクロマウス東日本大会 走行結果 **2012年9月23日(日)**
クォーターマウス競技

出走	ロボット名	氏名	グループ名	1	2	3	4	5	BEST	認定
B-1	百簍	須田龍太郎	芝浦工業大学SRDC	R	R	R	R	R	リタイア	
B-2	あやめ	齊藤直樹	芝浦工業大学SRDC	R	R	R	R	R	リタイア	
B-3	JAMIS	辻本朋也	芝浦工業大学SRDC	K					棄権	
B-4	はらしまうす	原嶋 広和	芝浦工業大学SRDC	R	R	R	R	R	リタイア	
B-5	人生犠牲フライ	鈴木誠太郎	芝浦工業大学SRDC	K					棄権	
B-6	部隊マウス『でりかっと』	湯口 彰重	電気通信大学ロボメカ工房	R	R	01:02.296	R	R	01:02.296	ジュニアマウス
B-7	-L◎ Zi Nex	茂呂彰	電気通信大学ロボメカ工房	00:47.591	R	00:47.463	R	00:47.534	00:47.463	ジュニアマウス
B-8	木の葉	安斎 秀香	個人	01:55.771	01:55.713	R			01:55.713	ジュニアマウス
B-9	Gemini	鷺尾信幸	芝浦工業大学SRDC	R	R	R	R	R	リタイア	
B-10	HAL部垂号	松尾 遥	法政大学電気研究会	K					棄権	
B-11	木木	林秀紀	芝浦工業大学SRDC	R	R	R	R		リタイア	

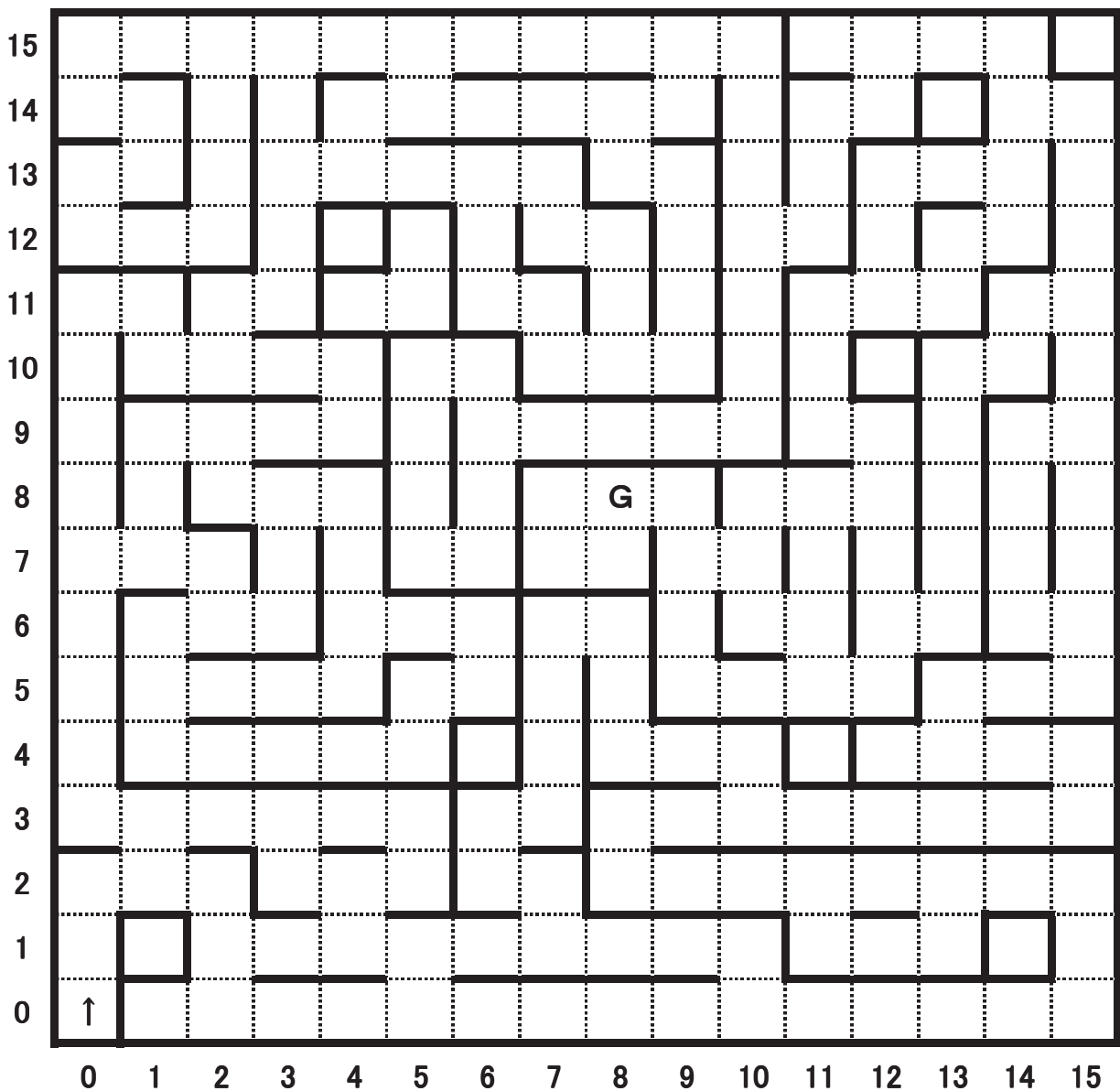
※クォーターマウスは速さを競う競技ではありません

2012年第30回東日本地区大会 マイクロマウスクラシック競技

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



西回り 56歩29折、60歩29折(斜め最短)

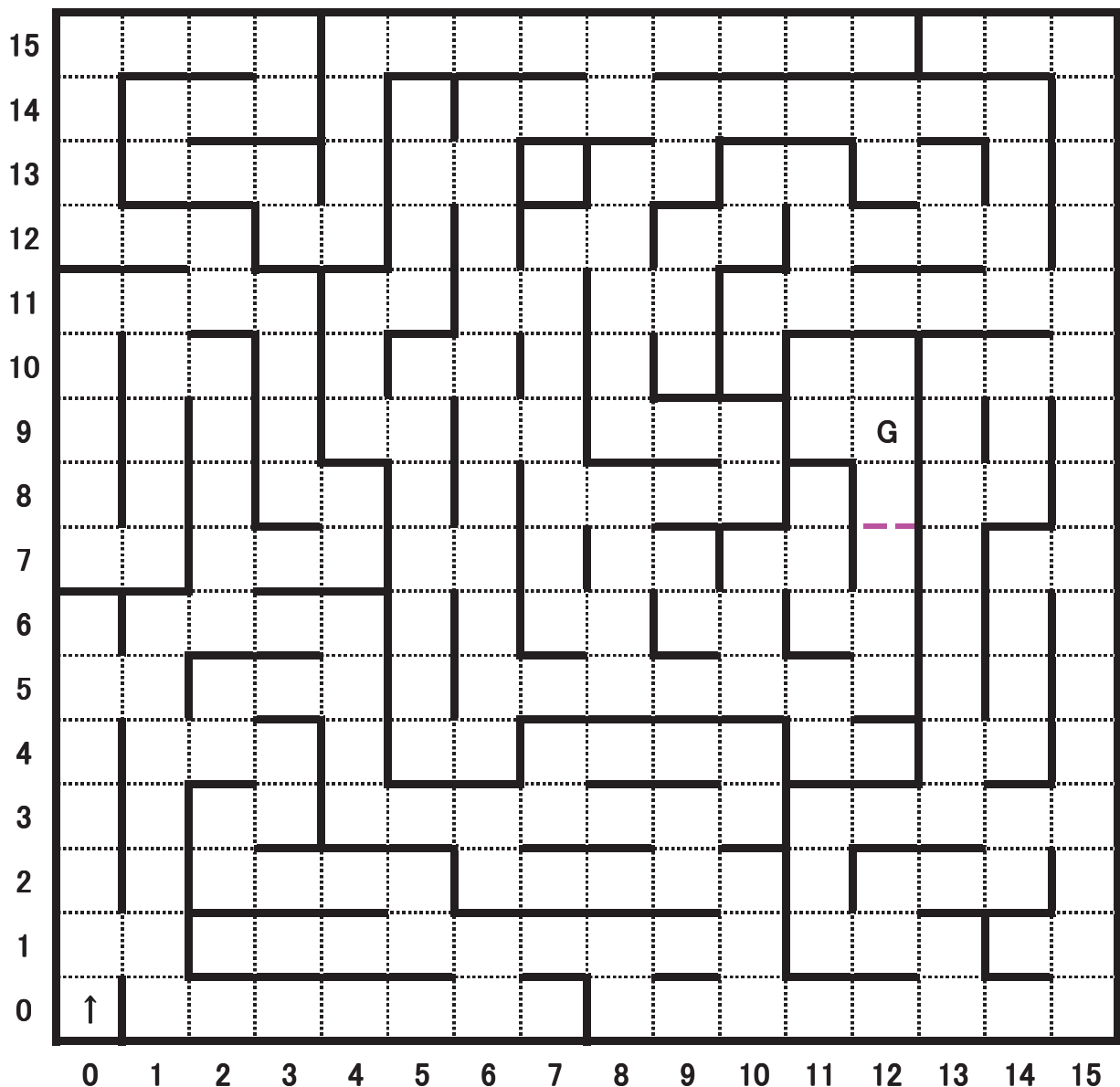
南回り 56歩27折、64歩21折、66歩27折(直線最短)

2012年第30回東日本地区大会 マイクロマウス(ハーフサイズ)競技

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



東回り 57歩 30折、西回り 61歩 24折

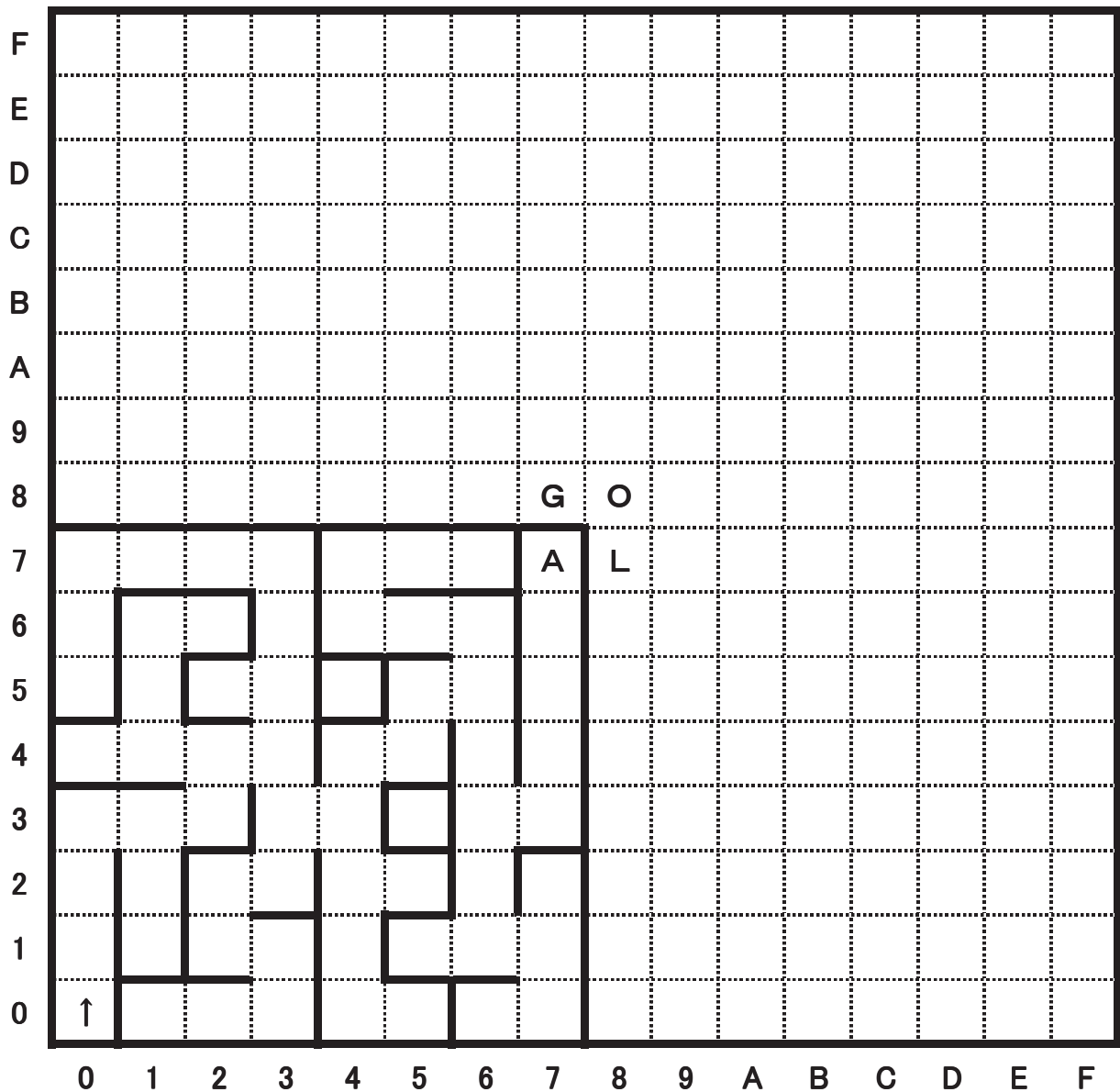
※計測器の都合でゴールセンサを赤点線の位置にしてタイム計測しました

第30回マイクロマウス東日本地区大会 クォーターマウス競技

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



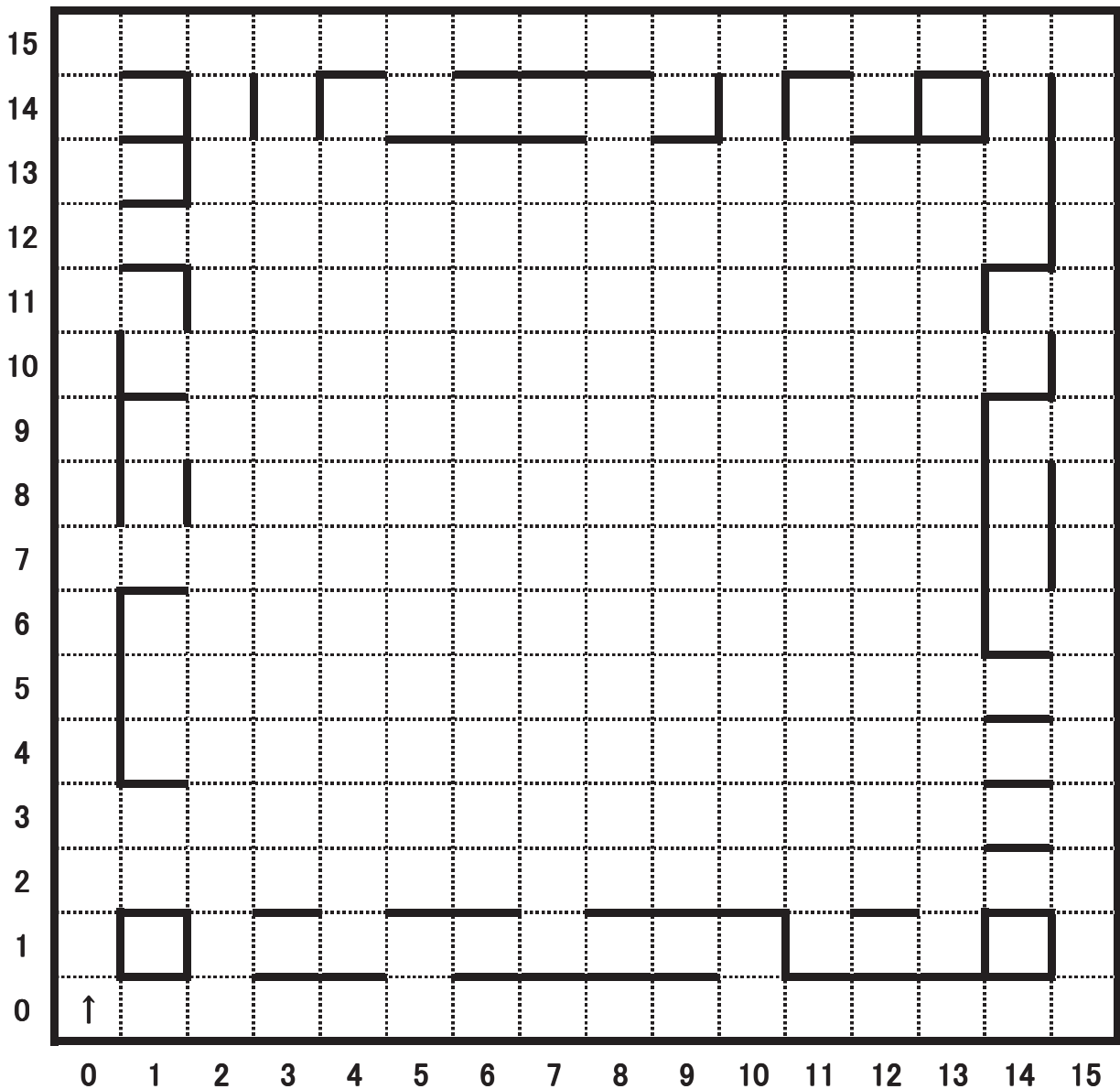
2012年第30回東日本地区大会

支部サーキット競技

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



第30回マイクロマウス東日本地区大会
出場ロボットテクニカルデータ集

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック A-01			
ロボット名	ヌクヌク DC-音姫- (ヌクヌクディーシー)			
参加者名	青木政武			
所属	山中湖ロボットクラブ			
記録	01:53.544 34 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	01:53.544	R	R	R

ロボット名の由来	ずっとヌクヌクを使用。今回は DC モーターにしてみました。その後の名前は開発コード。PC ゲーム D.C.II のキャラ名です			
メカ系製作	青木政武 3 週間			
電気系製作	同上 同上			
ソフト制作	同上 同上			
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：50MHz			
CPU 系使用電池	ニッスイ 006P 公称電圧：5V メーカー：GP			
モータ系使用電池	ニッスイ 006P 公称電圧：8.4V メーカー：GP			
走行用モータ	D.C.モータ 2 個 メーカー：maxon			
走行以外のモータ	無 0 個			
センサ	赤外線	6 個	メーカー：optosupply	
	CCD	個	メーカー：	
	その他	個	メーカー：	
動輪	2 個	直径 24mm	幅 10mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D108mm W67mm H30mm 150g			
開発ツール	Best Technology 開発ソフト			
探索アルゴリズム	求心法			
PR	完走を目指します。			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック A-02			
ロボット名	Acht （アハト）			
参加者名	高木崇光			
所属	早稲田大学 WMMC			
記録	リタイア			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R	R	-

ロボット名の由来	H8 マイコンを使用しているから。アハトはドイツ語で8の意。		
メカ系製作	高木崇光 1ヶ月		
電気系製作	高木崇光 1ヶ月		
ソフト制作	高木崇光 1ヶ月		
使用マイコン	Renesas H8/3694 クロック：20MHz		
CPU系使用電池	NiMH 単4 公称電圧：14.4V メーカー：GP		
モータ系使用電池	NiMH 単4 公称電圧：14.4V メーカー：GP		
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：オリエンタルモータ		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線 4個	メーカー：東芝	
	CCD 1個	メーカー：	
	その他 1個	メーカー：	
動輪	2個	直径 53mm	幅 8mm
補助輪	1個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D120mm W100mm H80mm 700g		
開発ツール	Best Technology 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	多少サイズが大きくなってしまいましたが、外観は綺麗にまとまったと思います。		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック A-03			
ロボット名	dericut (デリカット)			
参加者名	保坂健人			
所属	電気通信大学ロボメカ工房			
記録	00:13.815 10位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:33.598	00:13.815	R	R	(00:13.334)

ロボット名の由来	自分の名前があるタレントと同じ名前だから。			
メカ系製作	保坂健人 一か月			
電気系製作	保坂健人 一か月			
ソフト制作	保坂健人 四か月			
使用マイコン	- ARM-Cortex-M3 STM32F103CB クロック：64MHz			
CPU系使用電池	LiPo 2S 公称電圧：7.4V メーカー：HYPERION			
モータ系使用電池	LiPo 2S 公称電圧：7.4V メーカー：HYPERION			
走行用モータ	D.C.モータ 2個 メーカー：S.T.L.JAPAN			
走行以外のモータ	無 0個			
センサ	赤外線	個	メーカー：	
	CCD	個	メーカー：	
	その他	4個	メーカー：	OptoSupply Limited
動輪	2個	直径 25.5mm	幅 9mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D101.9mm W74mm H35.8mm 139.2g			
開発ツール	その他の開発ソフト Atollic TrueSTUDIO			
探索アルゴリズム	足立法			
P R	基板加工機で作った基板で構成されています。相変わらず青いです。色は基板にマッキーで塗りました。去年の全日本で出した機体を少し改良したものです。			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック A-04			
ロボット名	chip3 (チップスリー)			
参加者名	松村周平			
所属	電気通信大学ロボメカ工房			
記録	リタイア			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R	R	R

ロボット名の由来	犬の名前		
メカ系製作	松村周平 2 か月		
電気系製作	松村周平 1 か月		
ソフト制作	松村周平 1 か月		
使用マイコン	- STMicroelectronics STM32 クロック：36MHz		
CPU 系使用電池	リチウムポリマー 2 セル 公称電圧：7.4V メーカー：Hyperion		
モータ系使用電池	リチウムポリマー 2 セル 公称電圧：7.4V メーカー：Hyperion		
走行用モータ	D.C.モータ 2 個 メーカー：FAULHABER		
走行以外のモータ	無 0 個		
センサ	赤外線	4 個	メーカー：OSRAM Opto Semiconduct
	CCD	個	メーカー：
	その他	個	メーカー：
動輪	4 個	直径 26mm	幅 7mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D95mm W87mm H26mm 100g		
開発ツール	その他の開発ソフト Atollic		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	<p>去年のマウスを改良し、4 輪に挑戦してみました。去年は迷路探索のみで終わってしまったので、今年は最短経路を走りたいです。</p>		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック A-05			
ロボット名	移動ネズミ（イドウネズミ）			
参加者名	高橋 幹人			
所属	法政大学 電気研究会			
記録	01:48.708 33 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	01:48.708	R	R	time out

ロボット名の由来	特に意味はありません		
メカ系製作	高橋 幹人 2 週間		
電気系製作	高橋 幹人 2 週間		
ソフト制作	高橋 幹人 2 ヶ月		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：50MHz		
CPU 系使用電池	リポバッテリー 32mmX19mmX55mm 公称電圧：11.1V メーカー：thunder power		
モータ系使用電池	リポバッテリー 32mmX19mmX55mm 公称電圧：11.1V メーカー：thunder po		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本サーボ		
走行以外のモータ	無 0 個		
センサ	赤外線	4 個	メーカー：東芝
	CCD	個	メーカー：
	その他	個	メーカー：
動輪	2 個	直径 44mm	幅 7mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D120mm W70mm H80mm 370g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	今回のマウスは前回のマウスを参考しているところが多いので、全体的には変わっていませんが、プログラミングで違ったところを見せたい。		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック A-06			
ロボット名	Saikoro (サイコロ)			
参加者名	高橋 有礼			
所属	早稲田大学マイクロマウスクラブ			
記録	リタイア			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R	time out	-

ロボット名の由来	当初立方体になる予定だったため		
メカ系製作	高橋 有礼 1 ヶ月		
電気系製作	高橋 有礼 1 ヶ月		
ソフト制作	高橋 有礼 2 ヶ月		
使用マイコン	Renesas H8/3694 クロック：20MHz		
CPU 系使用電池	NiMH 単 4 公称電圧：14.4V メーカー：GP		
モータ系使用電池	NiMH 単 4 公称電圧：14.4V メーカー：GP		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本電産サーボ		
走行以外のモータ	無 0 個		
センサ	赤外線	4 個	メーカー：東芝
	CCD	個	メーカー：
	その他	個	メーカー：
動輪	2 個	直径 51mm	幅 7mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D103mm W75mm H90mm 465g		
開発ツール	Best Technology 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	手軽な持ちやすさだけを考慮して制作しました。電池を乗せるまでは持ちやすかったです。電池周り、外側の配線に関しては当初の予定と大きく異なってしまったのが心残りです。		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック A-07			
ロボット名	ウリボー（ウリボー）			
参加者名	園部 雄万			
所属	電気通信大学ロボメカ工房			
記録	02:02.882	35 位		
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
02:02.882	time out	-	-	-

ロボット名の由来	猪突猛進		
メカ系製作	園部 1 年前		
電気系製作	園部 1 年前		
ソフト制作	園部 1 か月		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：50MHz		
CPU 系使用電池	リポ 4 セル 公称電圧：14.8V メーカー：ROBIN		
モータ系使用電池	リポ 4 セル 公称電圧：14.8V メーカー：ROBIN		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本電産サーボ		
走行以外のモータ	無 0 個		
センサ	赤外線	個	メーカー：
	CCD	個	メーカー：
	その他	5 個	メーカー：SHARP
動輪	2 個	直径 47mm	幅 7mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D118mm W75mm H60mm 500g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	<p>昨年度の全日本大会フレッシュマンクラス堂々24位の機体です。オレンジの大きなボタンがトレードマークです。今年はそのボタンに NTL のロゴをあしらってみました。この秋イチオシのトレンドマウスです。</p>		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック A-08			
ロボット名	Amber02 (アンバー ツー)			
参加者名	中島 瑞			
所属	電気通信大学ロボメカ工房			
記録	00:11.165 9位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
01:02.207	00:14.278	00:12.612	00:12.274	00:11.165

ロボット名の由来	なんとなく		
メカ系製作	中島 瑞 3ヶ月		
電気系製作	中島 瑞 3ヶ月		
ソフト制作	中島 瑞 3ヶ月		
使用マイコン	- ST マイクロエレクトロニクス STM32F103CB クロック：64MHz		
CPU系使用電池	リチウムポリマー 2cell 公称電圧：7.4V メーカー：不明		
モータ系使用電池	リチウムポリマー 2cell 公称電圧：7.4V メーカー：不明		
走行用モータ	D.C.モータ 2個 メーカー：ファールハーバー		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線 4個	メーカー：オプトエレクトロニクス+TOSHIBA	
	CCD 1個	メーカー：	
	その他 1個	メーカー：	
動輪	4個	直径 24mm	幅 8mm
補助輪	1個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D100mm W75mm H25mm 115g		
開発ツール	その他の開発ソフト Atollic True STUDIO		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	<p>今年は4輪とジャイロの機体です 後輪にワンウェイクラッチが入っているので上手いこと曲がれるといいなーとか</p>		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック A-09			
ロボット名	でいどりーむ 2 号 （でいどりーむ 2 号）			
参加者名	徳田真之佑			
所属	法政大学電気研究会			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
K				

ロボット名の由来	今年は 2 号			
メカ系製作	徳田真之佑 二ヶ月			
電気系製作	徳田真之佑 二ヶ月			
ソフト制作	徳田真之佑 二ヶ月			
使用マイコン	Renesas RX621 クロック：96MHz			
CPU 系使用電池	リチウムポリマー 60*30*18 公称電圧：11.1V メーカー：THUNDERPOWER			
モータ系使用電池	リチウムポリマーバッテリー 60*30*18 公称電圧：11.1V メーカー：THUNDERPOW			
走行用モータ	D.C.モータ 2 個 メーカー：STL ジャパン			
走行以外のモータ	無 0 個			
センサ	赤外線	4 個	メーカー：TOSHIBA	
	CCD	個	メーカー：	
	その他	1 個	メーカー：STMicroelectronics	
動輪	2 個	直径 26mm	幅 11mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D100mm W80mm H55mm 254g			
開発ツール	RENESAS 開発ソフト			
探索アルゴリズム	足立法			
P R	DC マウスに挑戦しました。これを書いている段階ではまだまともに走ることができていないので、当日は走れるようがんばります。			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック A-10			
ロボット名	びぎにんぐまうす（ビギニングマウス）			
参加者名	川上早苗			
所属	株式会社アールティ			
記録	00:18.423 14 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:33.280	00:18.423	R	R	00:39.036

ロボット名の由来	初めて作ったマウスなので。			
メカ系製作	株式会社アールティ 2ヶ月			
電気系製作	株式会社アールティ 2ヶ月			
ソフト制作	株式会社アールティ 3ヶ月			
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：48MHz			
CPU系使用電池	リチウムポリマーバッテリー 72*36*18.5 公称電圧：11.1V メーカー：Tahmazo			
モータ系使用電池	リチウムポリマーバッテリー 72*36*18.5 公称電圧：11.1V メーカー：Tahmazo			
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：日本電産サーボ株式会社			
走行以外のモータ	無 0個			
センサ	赤外線	4個	メーカー：株式会社東芝	
	CCD	個	メーカー：	
	その他	個	メーカー：	
動輪	2個	直径 48mm	幅 66.5mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D120mm W73mm H80mm 460g			
開発ツール	RENESAS 開発ソフト			
探索アルゴリズム	足立法			
P R	弊社のクラシック競技用マイクロマウス教材キット「Pi:Co Classic」です。 これからマウスをはじめたいと思う人たちにも気軽に手に取っていただけるよう、開発しました。			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック A-11			
ロボット名	Mark-0 (マークゼロ)			
参加者名	小林 亘			
所属	早稲田大学マイクロマウスクラブ			
記録	リタイア			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R	R	time out

ロボット名の由来	昔のパソコンに Mark-2 というものがあり、そこからとっています。			
メカ系製作	小林 亘 2ヶ月			
電気系製作	山口 大介 2ヶ月			
ソフト制作	小林 亘 2ヶ月			
使用マイコン	Renesas H8/3694 クロック：20MHz			
CPU系使用電池	ニッケル水素 単四 公称電圧：14.4V メーカー：GP			
モータ系使用電池	ニッケル水素 単四 公称電圧：14.4V メーカー：GP			
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：日本電産サーボ			
走行以外のモータ	無 0個			
センサ	赤外線	3個	メーカー：TOSHIBA	
	CCD	個	メーカー：	
	その他	個	メーカー：	
動輪	2個	直径 50mm	幅 6mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D10mm W95mm H72mm 505g			
開発ツール	Best Technology 開発ソフト			
探索アルゴリズム	足立法			
P R	いろいろと未完成なロボットです。機体設計を失敗しているのでゴールできれば御の字です。			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック A-12			
ロボット名	ビスカーチャ (ビスカーチャ)			
参加者名	大久保祐人			
所属	電気通信大学ロボメカ工房			
記録	00:08.731 5位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:17.927	R	00:17.855	00:08.731	R

ロボット名の由来	ネズミの種類		
メカ系製作	大久保祐人 半年		
電気系製作	大久保祐人 半年		
ソフト制作	大久保祐人 半年		
使用マイコン	・ ARM STM32F103CB クロック：25MHz		
CPU系使用電池	Li-Po 2S 公称電圧：7.4VV メーカー：Hypelion		
モータ系使用電池	Li-Po 2S 公称電圧：7.4VV メーカー：Hypelion		
走行用モータ	D.C.モータ 2個 メーカー：FAULHABER		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線	4個	メーカー：TOSHIBA
	CCD	個	メーカー：
	その他	個	メーカー：
動輪	2個	直径 25mm	幅 5mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D90mm W60mm H30mm 75g		
開発ツール	その他の開発ソフト Atollic		
探索アルゴリズム	求心法		
PR	去年、ハードはとりあえず満足いくものができたので 今年はプログラムを充実させたいです		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック A-13			
ロボット名	L [⊙] Zi_Nex (エルジネクス)			
参加者名	茂呂彰			
所属	電気通信大学ロボメカ工房			
記録	01:26.298	31 位		
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
01:26.530	R	01:26.422	R	01:26.298

ロボット名の由来	横から見ると L 字になっているから			
メカ系製作	茂呂彰 1 年			
電気系製作	茂呂彰 1 年			
ソフト制作	茂呂彰 1 年			
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：50MHz			
CPU 系使用電池	リチウムポリマー 850mAh 公称電圧：22.2V メーカー：HYPERION			
モータ系使用電池	リチウムポリマー 850mAh 公称電圧：22.2V メーカー：HYPERION			
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本サーボ			
走行以外のモータ	無 0 個			
センサ	赤外線	個	メーカー：	
	CCD	個	メーカー：	
	その他	4 個	メーカー：OptoSupply	
動輪	2 個	直径 44mm	幅 8mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D125mm W120mm H110mm 560g			
開発ツール	RENESAS 開発ソフト			
探索アルゴリズム	求心法			
P R	<p>昨年度作製したマウスです。はじめて作った機体ですが、他の人と同じような形状だと個人的に面白くないので、ステッパマウスですが 1 枚の基板にモータドライバ、CPU、センサー類全てを載せてみました。結果、横から見ると L 字型のマウスに成りました。それが名前の由来です。経験と知識不足、ジャンク品のステッピングモーター(¥¥400/個)の影響であまり出来栄えがよくありません。直線優先で探索してくれると思いますが、デバック期間があまり取れていないのでどこまで動けるか不安です。しかし、マイコンやモーター制御等様々なことが学べたのできつと頑張ってくれると思います。</p>			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック A-14			
ロボット名	マイクロマウス学習キット（マイクロマウスガクシュウキット）			
参加者名	佐藤陽介			
所属	Team Sahara			
記録	00:21.457 17 位			
	Take1	Take2	Take3	Take4
	01:23.043	00:28.081	00:23.090	00:21.457
		Take5		00:21.593

ロボット名の由来	マイクロマウスの学習キットです		
メカ系製作	佐藤陽介 3ヶ月		
電気系製作	佐藤陽介 3ヶ月		
ソフト制作	佐藤陽介 3ヶ月		
使用マイコン	Renesas H8/3694 クロック：20MHz		
CPU系使用電池	リポ 小型 公称電圧：11.1V メーカー：ハイペリオン		
モータ系使用電池	リポ 小型 公称電圧：11.1V メーカー：ハイペリオン		
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：不明		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線	4個	メーカー：不明
	CCD	個	メーカー：
	その他	個	メーカー：
動輪	2個	直径 30mm	幅 10mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D100mm W70mm H30mm 200g		
開発ツール	Best Technology 開発ソフト		
探索アルゴリズム	求心法		
P R	マイクロマウス学習キットでの参加です。		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック A-15			
ロボット名	G-2 (ジーツー)			
参加者名	笠原 崇裕			
所属	渋谷教育学園幕張高等学校物理部			
記録	00:14.521 12 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
01:05.068	00:14.521	R	R	R

ロボット名の由来	去年が G-1 だったので			
メカ系製作	笠原 崇裕 5ヶ月			
電気系製作	笠原 崇裕 5ヶ月			
ソフト制作	笠原 崇裕 5ヶ月			
使用マイコン	Renesas SH7125F クロック：25MHz			
CPU 系使用電池	Lipo 3セル 公称電圧：11.1V メーカー：TURNIGY			
モータ系使用電池	Lipo 3セル 公称電圧：11.1V メーカー：TURNIGY			
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：orientalmotor			
走行以外のモータ	無 0個			
センサ	赤外線	個	メーカー：	
	CCD	個	メーカー：	
	その他	4個	メーカー：TOSHIBA	
動輪	2個	直径 46mm	幅 8mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D12.3mm W11.6mm H90mm 900g			
開発ツール	RENESAS 開発ソフト			
探索アルゴリズム	足立法			
P R	<p>去年の旧作を調整しての出場です。 去年の全国大会では悲惨な結果に終わったこのマウスの最後の見せ場・・・になるでしょう。</p>			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック A-16			
ロボット名	ミツキラビット (ミツキラビット)			
参加者名	久住 隆司			
所属	ロボットファン.net			
記録	01:06.253 28 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
01:06.253	01:06.490	(01:33.038)	time out	-

ロボット名の由来	制作者（松永弥生）のペンネーム		
メカ系製作	松永 弥生 5ヶ月		
電気系製作	松永 弥生 5ヶ月		
ソフト制作	久住 隆司 4ヶ月		
使用マイコン	Renesas SH-7125 クロック：48MHz		
CPU系使用電池	LiPo バッテリー 3セル 公称電圧：11.1V メーカー：Tahmazo		
モータ系使用電池	LiPo バッテリー 3セル 公称電圧：11.1V メーカー：Tahmazo		
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：日本電産サーボ KH39EM2-801		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線 4個	メーカー：東芝 TPS601A	
	CCD 1個	メーカー：	
	その他 1個	メーカー：	
動輪	2個	直径 48mm	幅 7mm
補助輪	1個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D120mm W73mm H80mm 460g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	求心法		
P R	機体は、(株)アールティのキットを使用していますが、プログラムは全てオリジナルです。 迷路探索は作成中で、ようやくゴールまで辿り着くようになりました。 最短経路を走れるかどうか・・・		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック A-17			
ロボット名	アカメネズミ 168 (アカメネズミ イチロクハチ)			
参加者名	大鶴 啓介			
所属	渋谷教育学園幕張中学校電気部			
記録	00:24.161 19位 特別賞			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
01:35.185	00:24.265	00:24.161	(00:56.388)	time out

ロボット名の由来	センサーの LED が赤い目みたいだから。			
メカ系製作	大鶴 啓介 2012年7月～8月			
電気系製作	大鶴 啓介 2012年7月～8月			
ソフト制作	大鶴 啓介 2012年8月～9月			
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：50MHz			
CPU系使用電池	ニッケル水素 単4 公称電圧：13V メーカー：三洋電機			
モータ系使用電池	ニッケル水素 単4 公称電圧：13V メーカー：三洋電機			
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：オリエンタルモーター			
走行以外のモータ	無 0個			
センサ	赤外線	個	メーカー：	
	CCD	個	メーカー：	
	その他	4個	メーカー：東芝	
動輪	2個	直径 48mm	幅 8mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D140mm W104mm H115mm 860g			
開発ツール	RENESAS 開発ソフト			
探索アルゴリズム	足立法			
P R	<p>ロボットは少し大きいので、壁にぶつかりやすいですが、姿勢制御を頑張っています。センサーは、赤い LED で光を発し、反射してくる量をフォトトランジスタで読み取る仕組みです。このセンサーを四つ使い、壁の有無や、壁までの距離を認識しています。</p>			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック A-18			
ロボット名	ロキ (ロキ)			
参加者名	中村 裕紀			
所属	WMMC			
記録	01:07.309 29 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	01:07.411	01:07.309	R	R

ロボット名の由来	名前の一部です。分身ですね			
メカ系製作	中村 裕紀 1 か月			
電気系製作	中村 裕紀 1 か月			
ソフト制作	中村 裕紀 1 か月			
使用マイコン	Renesas H8-3694 クロック：20MHz			
CPU 系使用電池	NiMH 単 4 公称電圧：14.4V メーカー：GP			
モータ系使用電池	NiMH 単 4 公称電圧：14.4V メーカー：GP			
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本電産サーボ株式会社			
走行以外のモータ	無 0 個			
センサ	赤外線	4 個	メーカー：東芝	
	CCD	個	メーカー：	
	その他	個	メーカー：	
動輪	2 個	直径 50mm	幅 7.8mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D91.6mm W96.6mm H80mm 490g			
開発ツール	GCC			
探索アルゴリズム	足立法			
P R	<p>今回は去年と車体自体の変化はありませんが、スラローム走行に出来る限り挑戦したいと思います。</p> <p>サイズが比較的大きい部類なので、速度を出した時に壁を破壊する事の無いように頑張りたいです。</p>			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック A-19			
ロボット名	ナカッチュウ (ナカッチュウ)			
参加者名	中塚万貴			
所属	新座総合電子機械科			
記録	00:42.721 24 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:42.744	R	R	00:42.721	R

ロボット名の由来	名前が中塚なのでそこからとりました。			
メカ系製作	中塚万貴 1 ヶ月			
電気系製作	中塚万貴 2 ヶ月			
ソフト制作	中塚万貴 3 ヶ月			
使用マイコン	Renesas H8/3052F クロック：25MHz			
CPU 系使用電池	リチウムポリマー 30×53×11mm 公称電圧：7.4V メーカー：Tahmazo			
モータ系使用電池	リチウムポリマー 22×42×21 公称電圧：11.1×2V メーカー：Tahmazo			
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：オリエンタルモーター			
走行以外のモータ	無 0 個			
センサ	赤外線	4 個	メーカー：東芝	
	CCD	個	メーカー：	
	その他	個	メーカー：	
動輪	2 個	直径 41.5mm	幅 15mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D124mm W98mm H67mm 540.3g			
開発ツール	GCC			
探索アルゴリズム	足立法			
P R	可能な限り隙間を無くし、より小さく製作することができました。ホイールはアルミ棒の加工から、型製作、シリコーン入れまで全て自分で行ったので完璧とまではいきませんが、良い出来だと思えます。			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック A-20			
ロボット名	S・マウス (エスマウス)			
参加者名	峰田健司			
所属	WMMC			
記録	01:46.606	32 位		
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
01:46.606	01:47.248	R	R	R

ロボット名の由来	S というアルファベットがかっこいい			
メカ系製作	峰田健司 6ヶ月			
電気系製作	山口 6ヶ月			
ソフト制作	米田圭介 1ヶ月			
使用マイコン	Renesas H8/3694 クロック：20MHz			
CPU 系使用電池	ニッケル水素 24 公称電圧：14.4V メーカー：Betterpower			
モータ系使用電池	ニッケル水素 24 公称電圧：14.4V メーカー：Betterpowe			
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：日本サーボ			
走行以外のモータ	無 0個			
センサ	赤外線	個	メーカー：	
	CCD	4個	メーカー：TOSHIBA	
	その他	個	メーカー：	
動輪	2個	直径 45mm	幅 7mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D100mm W70mm H70mm 500g			
開発ツール	GCC			
探索アルゴリズム	足立法			
PR	正方形にしたかった			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック A-21			
ロボット名	木の葉 (コハ)			
参加者名	安齋 秀香			
所属	個人			
記録	リタイア			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R	R	R

ロボット名の由来	学生時代作ったトレーサーが、紅葉でした。なので葉っぱでつながりたいと思いました。			
メカ系製作	安齋秀香 4ヶ月			
電気系製作	安齋秀香 4か月			
ソフト制作	安齋秀香 かなり長い			
使用マイコン	Renesas H8 H8/3664 クロック：? Hz			
CPU系使用電池	? ? 公称電圧：?V メーカー：?			
モータ系使用電池	? ? 公称電圧：?V メーカー：?			
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：			
走行以外のモータ	ステッピングモータ 0個			
センサ	赤外線	4個	メーカー：秋月ののです。わかりません。すみません。	
	CCD	個	メーカー：	
	その他	個	メーカー：	
動輪	2個	直径? mm	幅? mm	
補助輪	個	直径? mm	幅? mm	
サイズ	D? mm W? mm H? mm ?g			
開発ツール	その他の開発ソフト 熊本高専			
探索アルゴリズム	その他 足立法に挑戦したい。頑張る。			
P R	すみません。とりあえずテクニカルシートだけだします。詳しくは明日書きます。			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック A-22			
ロボット名	i^2 (アイ ツー)			
参加者名	市野塚 朝			
所属	電気通信大学ロボメカ工房			
記録	リタイア			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R	R	R

ロボット名の由来	-1		
メカ系製作	市野塚 朝 三か月？		
電気系製作	市野塚 朝 三か月？		
ソフト制作	市野塚 朝 続行中！		
使用マイコン	Renesas SH7137 クロック：100MHz		
CPU 系使用電池	Lipo 2S 公称電圧：7.4V メーカー：Zippy		
モータ系使用電池	Lipo 2S 公称電圧：7.4V メーカー：Zippy		
走行用モータ	D.C.モータ 2個 メーカー：ふぁーるはーばー		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線	5個	メーカー：わすれました
	CCD	個	メーカー：
	その他	個	メーカー：
動輪	2個直径左右違うので・・・mm幅 8mm		
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D62?mm W50?mm H30?mm 89?g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
PR	今年『は』走る！走るったら走る！！ 多分！学生大会くらいに！！		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック A-23			
ロボット名	かめきち（カメキチ）			
参加者名	成瀬 真志			
所属	新座総合電子機械科			
記録	リタイア			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R	R	R

ロボット名の由来	カメに似ていたため。			
メカ系製作	成瀬真志 1ヶ月			
電気系製作	成瀬真志 3ヶ月			
ソフト制作	成瀬真志 2ヶ月			
使用マイコン	Renesas H8/3052 クロック：25MHz			
CPU系使用電池	リチウムポリマー 37×20×15 公称電圧：7.4V メーカー：Tahmazo			
モータ系使用電池	リチウムポリマー 22×42×21 公称電圧：11.1V メーカー：Tahmazo			
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：オリエンタルモーター			
走行以外のモータ	無 0個			
センサ	赤外線	4個	メーカー：東芝	
	CCD	個	メーカー：	
	その他	個	メーカー：	
動輪	2個	直径 49mm	幅 10mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D14.6mm W94.5mm H85.4mm 710.6g			
開発ツール	GCC			
探索アルゴリズム	足立法			
PR	頑張ります！			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック A-24			
ロボット名	AXION (アクシオン)			
参加者名	渡部 聡			
所属	電気通信大学ロボメカ工房			
記録	00:22.556 18 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:45.414	R	R	R	00:22.556

ロボット名の由来	響きのかっこよさ		
メカ系製作	渡部聡 1年		
電気系製作	渡部聡 1年		
ソフト制作	渡部聡 2年		
使用マイコン	Renesas H8-3694 クロック：20MHz		
CPU系使用電池	Li-Po 6C 公称電圧：22.2V メーカー：Hyperion		
モータ系使用電池	Li-Po 6C 公称電圧：22.2V メーカー：Hyperion		
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：KH39FM2-801		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線	個	メーカー：
	CCD	個	メーカー：
	その他	4個	メーカー：東芝
動輪	2個	直径 50mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D145mm W80mm H60mm 350g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	底板をアルミ板にし、熱伝導性の両面テープでモータを固定することにより、モータの熱が底板を通じて放熱される。		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック A-25			
ロボット名	チュウタロウ (チュウタロウ)			
参加者名	赤間雄太郎			
所属	株式会社アールティ			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
K				

ロボット名の由来			
メカ系製作			
電気系製作			
ソフト制作			
使用マイコン	未登録 クロック : Hz		
CPU 系使用電池	公称電圧 : V メーカー :		
モータ系使用電池	公称電圧 : V メーカー :		
走行用モータ	未登録 0 個 メーカー :		
走行以外のモータ	無 0 個		
センサ	赤外線	個	メーカー :
	CCD	個	メーカー :
	その他	個	メーカー :
動輪	0 個	直径 mm	幅 mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	Dmm	Wmm	Hmm g
開発ツール	TOOL1		
探索アルゴリズム	未登録		
P R			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック A-26			
ロボット名	オレドロイドマウス DG （オレドロイドマウスディージャー）			
参加者名	秦直哉			
所属	アニキ製作委員会			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
K				

ロボット名の由来	タッチパネル液晶搭載なので		
メカ系製作	秦直哉 2ヶ月		
電気系製作	秦直哉 4ヶ月		
ソフト制作	秦直哉 アップデート中		
使用マイコン	Renesas RX62N クロック：96MHz		
CPU系使用電池	リポ (25×65×5)×2個 公称電圧：7.4V メーカー：ハイペリオン		
モータ系使用電池	リポ (25×65×5)×2個 公称電圧：7.4V メーカー：ハイペリオン		
走行用モータ	D.C.モータ 2個 メーカー：マクソン		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線	6個	メーカー：東芝
	CCD	1個	メーカー：
	その他	1個	メーカー：
動輪	2個	直径 25mm	幅 7mm
補助輪	1個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D120mm W77mm H25mm 200g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	タッチパネルと痛車機能を標準搭載しています。		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック A-27			
ロボット名	ビックマウス (ビックマウス)			
参加者名	大機慎太郎			
所属	法政大学電気研究会			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
K				

ロボット名の由来	本名から			
メカ系製作	大機慎太郎 オオキシントロウ			
電気系製作	大機慎太郎 オオキシントロウ			
ソフト制作	大機慎太郎 オオキシントロウ			
使用マイコン	Renesas RX621 クロック：100MHz			
CPU系使用電池	リチウムポリマー 3*5*2mm 公称電圧：11.1V メーカー：サンダーパワー			
モータ系使用電池	リチウムポリマー 3*5*2mm 公称電圧：11.1V メーカー：サンダーパワー			
走行用モータ	D.C.モータ 2個 メーカー：S.T.L.JAPAN			
走行以外のモータ	無 0個			
センサ	赤外線	4個	メーカー：東芝	
	CCD	個	メーカー：	
	その他	個	メーカー：	
動輪	2個	直径 32.2mm	幅 9.73mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D106.52mm W72.85mm H62.48mm 270g			
開発ツール	RENESAS 開発ソフト			
探索アルゴリズム	足立法			
P R	初めて DC モーターを使ってマウスを作りました。完走できるように頑張りたいと思います。			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック A-28			
ロボット名	W2000 p remium (ダブリューニセンプレミアム)			
参加者名	小堀周平			
所属	ロボメカ工房 OB			
記録	00:19.350 15 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:39.611	00:19.350	00:21.309	00:20.340	R

ロボット名の由来	某 OS		
メカ系製作	小堀周平 3 日		
電気系製作	小堀周平 1 週間		
ソフト制作	小堀周平 2 年		
使用マイコン	- presented by brave STM32F103CB クロック：64MHz		
CPU 系使用電池	リチウムポリマー 240mAh 公称電圧：7.4V メーカー：Tahmazo		
モータ系使用電池	リチウムポリマー 240mAh 公称電圧：7.4V メーカー：Tahmazo		
走行用モータ	D.C.モータ 2 個 メーカー：ファールハーバー		
走行以外のモータ	無 0 個		
センサ	赤外線	個	メーカー：
	CCD	個	メーカー：
	その他	4 個	メーカー：東芝
動輪	2 個	直径 24mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D86mm W100mm H24.3mm 120g		
開発ツール	その他の開発ソフト Atollic trueSTUDIO		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	ユニバーサル基板 1 枚で作ってみました。 ユニバーサル基板で組まれたマウスは何台もありましたが、ユニバーサル基板 1 枚で組まれたマウスはなかったように思ったので作ってみました。		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック A-29			
ロボット名	ああああ（アアアア）			
参加者名	鳴河大樹			
所属	新座総合電子機械科			
記録	00:39.171 23 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:53.065	01:36.194	00:39.198	00:39.195	00:39.171

ロボット名の由来	ゲームの冒険者の名前			
メカ系製作	鳴河大樹 2ヶ月			
電気系製作	鳴河大樹 3ヶ月			
ソフト制作	鳴河大樹 1ヶ月			
使用マイコン	Renesas ルネサス H8/3052F クロック：25MHz			
CPU系使用電池	リチウムポリマー 37*20*15 公称電圧：7.4V メーカー：Tamazo			
モータ系使用電池	リチウムポリマー 22*42*21 公称電圧：11.1V メーカー：Tamazo			
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：オリエンタルモータ			
走行以外のモータ	無 0個			
センサ	赤外線	4個	メーカー：東芝	
	CCD	個	メーカー：	
	その他	個	メーカー：	
動輪	2個	直径 42mm	幅 9mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D123.3mm W100mm H67.72mm 577.2g			
開発ツール	GCC			
探索アルゴリズム	足立法			
PR	シンプルイズベスト。初心者らしく無難に作りました。			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック A-30			
ロボット名	ぷーちん号 2011.1 （プーチンゴウニセンジュウイチテンイチ）			
参加者名	鱒渕祥司			
所属	兄貴と愉快的な仲間たち			
記録	00:06.677 3位 シード権取得			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:22.359	00:07.203	00:06.677	R	R

ロボット名の由来	2011年のぷーちん号に0.1プラス。			
メカ系製作	鱒渕祥司 2ヶ月			
電気系製作	鱒渕祥司 2ヶ月			
ソフト制作	鱒渕祥司 5ヶ月			
使用マイコン	- STMicroelectronics STM32F103RET クロック：64MHz			
CPU系使用電池	Li-po 70mAh 公称電圧：3.7V メーカー：Hyperion			
モータ系使用電池	上記と共通 上記と共通 公称電圧：上記と共通 V メーカー：上記と共通			
走行用モータ	D.C.モータ 2個 メーカー：DIDEL			
走行以外のモータ	無 0個			
センサ	赤外線	4個	メーカー：東芝	
	CCD	個	メーカー：	
	その他	個	メーカー：	
動輪	2個	直径 25mm	幅 8mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D110mm W70mm H25mm 18.5g			
開発ツール	GCC			
探索アルゴリズム	足立法			
PR	<p>昨年のマウスはセンサのトラブルばかりでしたので、今年は実績の有る定番センサに交換しました。</p> <p>センサの径が3mmから5mmになったのに伴い重量が1g位アップしてしまいました。残念。今年も旗無いです。毎度見難くてごめんなさい。</p>			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック A-31			
ロボット名	δ eep Layer (ディープ レイヤー)			
参加者名	長谷川 信			
所属	電通大のアニキと愉快的仲間達			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
K				

ロボット名の由来	基板以外に、ブローヤスカートなどが層状に重なっているから			
メカ系製作	長谷川信 1年			
電気系製作	長谷川信 1年			
ソフト制作	長谷川信 1年			
使用マイコン	Renesas SH-Tiny 7125 クロック：40MHz			
CPU系使用電池	Li-Po 2セル 公称電圧：7.4VV メーカー：Fullriver			
モータ系使用電池	Li-Po 2セル 公称電圧：7.4VV メーカー：Fullriver			
走行用モータ	D.C.モータ 2個 メーカー：ファールハーバー			
走行以外のモータ	無 0個			
センサ	赤外線	4個	メーカー：TOSHIBA	
	CCD	個	メーカー：	
	その他	個	メーカー：	
動輪	2個	直径 25mm	幅 8mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D98mm W73mm H25mm 88g			
開発ツール	RENESAS 開発ソフト			
探索アルゴリズム	足立法			
P R	板マウスとしてはベーシックな2輪構造のマウスだが、底部には圧電マイクロブローを使った吸引機構を搭載しており、最短走行時にスイッチ操作で吸引走行ができる。ようやく斜め走行もできるようになり、賢く速く走れるように少しずつ改良を重ねています			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック A-32			
ロボット名	イプシロン (イプシロン)			
参加者名	長谷川 信			
所属	電通大のアニキと愉快的仲間達			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
K				

ロボット名の由来	プロジェクトコードの名前		
メカ系製作	長谷川信 1ヶ月		
電気系製作	長谷川信 1日		
ソフト制作	長谷川信 1日		
使用マイコン	Renesas SH-Tiny 7125 クロック：40MHz		
CPU系使用電池	Li-Po 2セル 公称電圧：7.4VV メーカー：Fullriver		
モータ系使用電池	Li-Po 2セル 公称電圧：7.4VV メーカー：Fullriver		
走行用モータ	D.C.モータ 2個 メーカー：ファールハーバー		
走行以外のモータ	ステアリング その他 1個		
センサ	赤外線 4個	メーカー：TOSHIBA	
	CCD 1個	メーカー：	
	その他 1個	メーカー：	
動輪	4個	直径 20mm	幅 10mm
補助輪	1個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D88mm W78mm H21mm 88g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	<p>小型リニアサーボを用いて、ステアリングとセンサユニットを稼働させる機構を搭載している。これにより、直線走行とターン走行時に別々の形態で走行することができる。完成したばかりなので、まだ動きは良くない</p>		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック A-33			
ロボット名	BRAVE (ブレイヴ)			
参加者名	内田 雄太郎			
所属	電通大ロボメカ工房 OB			
記録	00:08.773 6位 特別賞			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:28.187	00:08.773	R	00:09.005	R

ロボット名の由来	自分の名前の漢字「雄」の英訳。自分のマシンである意味を込めて。			
メカ系製作	内田雄太郎 6ヶ月			
電気系製作	内田雄太郎 6ヶ月			
ソフト制作	内田雄太郎 6年			
使用マイコン	- STM STM32F103RG クロック：64MHz			
CPU系使用電池	リチウムイオンポリマー 100mAh 公称電圧：7.4V メーカー：ハイペリオン			
モータ系使用電池	リチウムイオンポリマー 100mAh 公称電圧：7.4V メーカー：ハイペリオン			
走行用モータ	D.C.モータ 2個 メーカー：ファールハーバ			
走行以外のモータ	ステアリング操舵 RCサーボモータ 2個 Hitec			
センサ	赤外線 個 メーカー： CCD 個 メーカー： その他 5個 メーカー：東芝			
動輪	2個 直径 22mm 幅 8mm			
補助輪	1個 直径 22mm 幅 8mm			
サイズ	D80mm W75mm H22mm 96g			
開発ツール	その他の開発ソフト Atollic True Studio			
探索アルゴリズム	足立法			
P R	一般的な自動車と同じように後 2 輪が動輪で前 2 輪が操舵輪のマシンです。 もともと私はマシンの制御に仮想ライントレースを用いており、その制御手法とステアリング操舵との相性が良いため、このハードウェアにしました。			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック B-01			
ロボット名	TYU 三郎 (チュウザブロウ)			
参加者名	小川 靖夫			
所属	エフテック			
記録	00:33.849 20 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
01:52.646	R	00:33.849	R	R

ロボット名の由来	3 台めに作ったマウス		
メカ系製作	小川 数週間		
電気系製作	小川 数週間		
ソフト制作	小川 数年		
使用マイコン	Renesas H8/3048F クロック：19.66MHz		
CPU 系使用電池	Ni-MH 単 4 公称電圧：14.4V メーカー：オーム電機		
モータ系使用電池	Ni-MH 単 4 公称電圧：14.4V メーカー：オーム電機		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：シナノケンシ		
走行以外のモータ	無 0 個		
センサ	赤外線	4 個	メーカー：東芝
	CCD	個	メーカー：
	その他	個	メーカー：
動輪	2 個	直径 51mm	幅 5mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D130mm W85mm H95mm 720g		
開発ツール	秋月開発ソフト		
探索アルゴリズム	求心法		
PR	古いこと		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック B-02			
ロボット名	HAWK (ホーク)			
参加者名	山本 充俊			
所属	東京理科大学 Mice			
記録	00:14.166 11 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	00:26.214	00:14.824	00:14.166	00:14.503

ロボット名の由来	鷹のように速く走ってほしいと思ったから。			
メカ系製作	山本 充俊 2 か月			
電気系製作	山本 充俊 2 か月			
ソフト制作	山本 充俊 6 か月			
使用マイコン	Renesas SH-7125 クロック：25MHz			
CPU 系使用電池	Lipo 2S 公称電圧：7.4V メーカー：Nine Eagles			
モータ系使用電池	Lipo 2S 公称電圧：7.4V メーカー：NineEagles			
走行用モータ	D.C.モータ 2 個 メーカー：DIDEL			
走行以外のモータ	無 0 個			
センサ	赤外線	個	メーカー：	
	CCD	個	メーカー：	
	その他	4 個	メーカー：TPS601A	
動輪	2 個	直径 24mm	幅 10mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D100mm W75mm H24mm 85g			
開発ツール	RENESAS 開発ソフト			
探索アルゴリズム	求心法			
PR	とにかく見た目にこだわりました。(こだわりすぎて重くなってしまいましたが。)あとは、走ってくれば良いと思います。			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック B-03			
ロボット名	Fraud（フロード）			
参加者名	古川 大貴			
所属	東京理科大学 Mice			
記録	00:20.600 16 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:22.820	00:22.758	00:22.764	00:20.600	R

ロボット名の由来	去年と同じ機体とは思えない速さだから。			
メカ系製作	古川 大貴 半年			
電気系製作	古川 大貴 半年			
ソフト制作	古川 大貴 半年			
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：25MHz			
CPU 系使用電池	LiPo 800mAh 公称電圧：11.1V メーカー：lightmax			
モータ系使用電池	LiPo 800mAh 公称電圧：11.1V メーカー：lightmax			
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本電産サーボ株式会社			
走行以外のモータ	無 0 個			
センサ	赤外線	4 個	メーカー：東芝	
	CCD	個	メーカー：	
	その他	個	メーカー：	
動輪	2 個	直径 48mm	幅 8mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D126mm W74mm H65mm 436g			
開発ツール	RENESAS 開発ソフト			
探索アルゴリズム	足立法			
P R	斜めに走り抜けるのがカッコイイです。			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック B-04			
ロボット名	百籥（モモカガリ）			
参加者名	須田龍太郎			
所属	芝浦工業大学 SRDC			
記録	01:18.935 30 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
01:19.873	01:19.325	01:18.935		

ロボット名の由来	稲妻のように早く走ってほしいので、別名であるこの名前にしました。			
メカ系製作	須田龍太郎 1 週間			
電気系製作	須田龍太郎 4 か月			
ソフト制作	須田龍太郎 2 週間			
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：48MHz			
CPU 系使用電池	LiPo 3S 公称電圧：11.1V メーカー：Tahmazo			
モータ系使用電池	LiPo 2S 公称電圧：7.4V メーカー：Hyperion			
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：オリエンタルモータ			
走行以外のモータ	無 0 個			
センサ	赤外線 4 個	メーカー：東芝		
	CCD 1 個	メーカー：		
	その他 1 個	メーカー：		
動輪	2 個	直径 34mm	幅 8mm	
補助輪	1 個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D90mm W85mm H90mm 490g			
開発ツール	RENESAS 開発ソフト			
探索アルゴリズム	求心法			
P R	<p>今年のコンセプトは「安定した走り」で作りました。そのため、普段モータを両面テープで固定しているのですが、シャーシに圧入できるように段付き加工をしました。また、回路面ではモータのノイズをカットするため、フォトカプラを用いました。</p>			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック B-05			
ロボット名	ぺよ (ペヨ)			
参加者名	橋本 浩平			
所属	東京工業大学 ロボット技術研究会			
記録	00:50.610 25 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	00:50.610	R	R	R

ロボット名の由来	茨城弁(北関東全域?)の ○○だっぺよー から。			
メカ系製作	橋本浩平 1 週間			
電気系製作	橋本浩平 1 ヶ月			
ソフト制作	橋本浩平 いっぱい			
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック : 50MHz			
CPU 系使用電池	リチウムポリマー 33x7.5x20mm 公称電圧 : 7.4VV メーカー : TURNIGY			
モータ系使用電池	リチウムポリマー 33x7.5x20mm 公称電圧 : 7.4VV メーカー : TURNIGY			
走行用モータ	D.C.モータ 2 個 メーカー : FAULHABER			
走行以外のモータ	無 0 個			
センサ	赤外線	4 個	メーカー :	東芝
	CCD	個	メーカー :	
	その他	個	メーカー :	
動輪	2 個	直径 25mm	幅	9mm
補助輪	個	直径 mm	幅	mm
サイズ	D89mm W77mm H30mm 100g			
開発ツール	RENESAS 開発ソフト			
探索アルゴリズム	足立法			
P R	<p>最近基板発注が簡単にできるようになったので、とりあえず変則四輪機を作ってみました。加速の速さに作った自分がびっくりです！制御しきれないので今は速度を抑えていますが今後に期待です。</p> <p>また、ト一角をつけて直進安定性を高めているところが特徴です。</p> <p>…比較対象がないので効果の程は不明ですが(´・ω・`)</p>			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック B-06			
ロボット名	三角三 (さんかくさん)			
参加者名	中瀬 優			
所属	東京理科大学 Mice			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
K				

ロボット名の由来	外形が三角形なマウスです。		
メカ系製作	中瀬優 一週間		
電気系製作	中瀬優 一ヶ月		
ソフト制作	中瀬優 一週間		
使用マイコン	Renesas RX62T クロック：100MHz		
CPU 系使用電池	Lipo 2S100mAh 公称電圧：7.4V メーカー：ZIPPY		
モータ系使用電池	Lipo 2S100mAh 公称電圧：7.4V メーカー：ZIPPY		
走行用モータ	D.C.モータ 2個 メーカー：並木		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線 4個	メーカー：fairchild	
	CCD 1個	メーカー：	
	その他 1個	メーカー：	
動輪	2個	直径 24mm	幅 8mm
補助輪	1個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D78mm W74mm H30mm 50 予定 g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト HEW		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	三角形型のマイクロマウスです。初めてプリント基板を用いて回路を作りました。		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック B-07			
ロボット名	シロスケ (シロスケ)			
参加者名	中瀬 優			
所属	東京理科大学 Mice			
記録	00:07.636 4位 特別賞			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:23.436	00:08.182	00:08.161	00:08.132	00:07.636

ロボット名の由来	白いマイクロマウスなので		
メカ系製作	中瀬優 2ヶ月		
電気系製作	中瀬優 2ヶ月		
ソフト制作	中瀬優 半年		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：50MHz		
CPU系使用電池	Lipo 3S360mAh 公称電圧：11.1V メーカー：ZIPPY		
モータ系使用電池	Lipo 3S360mAh 公称電圧：11.1V メーカー：ZIPPY		
走行用モータ	D.C.モータ 2個 メーカー：SAYAMA		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線 4個	メーカー：TPS601	
	CCD 1個	メーカー：	
	その他 1個	メーカー：	
動輪	2個	直径 24mm	幅 8mm
補助輪	1個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D134mm W76mm H16mm 236g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト HEW		
探索アルゴリズム	足立法		
PR	昨年度のマウスです。白いユニバーサル基板で作った DC マウスです。最近似たような形のハーフマウスを作り始めました。		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック B-08			
ロボット名	あやめ (アヤメ)			
参加者名	齊藤直樹			
所属	芝浦工業大学 SRDC			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
K				

ロボット名の由来	好きなキャラクターから		
メカ系製作	齊藤直樹 1ヶ月		
電気系製作	齊藤直樹 3ヶ月		
ソフト制作	齊藤直樹 1ヶ月		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：50MHz		
CPU系使用電池	ニッケル水素電池 12セル 公称電圧：14.4V メーカー：panasonic		
モータ系使用電池	ニッケル水素電池 12セル 公称電圧：14.4V メーカー：panasonic		
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：オリエンタルモーター		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線	6個	メーカー：TAOS
	CCD	個	メーカー：
	その他	個	メーカー：
動輪	2個	直径 49mm	幅 6mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D95mm W90mm H110mm 855g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	右手法		
P R	<p> 回転半径を短くするため機体の縦幅を削りました。そうするとバッテリーパックを搭載する場所がなかったのでモータの上に設置しました。これのおかげで機体が高いのが特徴的になりました。 </p>		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック B-09			
ロボット名	5M1TH (スミス)			
参加者名	中山諒也			
所属	東京工芸大学からくり工房			
記録	00:38.621 22位 特別賞			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:52.117	00:38.825	00:46.782	00:38.621	(00:38.717)

ロボット名の由来	昔のあだ名		
メカ系製作	中山諒也 1ヶ月		
電気系製作	中山諒也 1ヶ月		
ソフト制作	中山諒也 2ヶ月		
使用マイコン	Renesas H8/3664 クロック：16MHz		
CPU系使用電池	Li-po 34×65×14 公称電圧：11.1V メーカー：サンダーパワー		
モータ系使用電池	Li-po 34×65×14 公称電圧：11.1V メーカー：サンダーパワー		
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：日本サーボ		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線 個	メーカー：	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 4個	メーカー：自作	
動輪	2個	直径 46.6mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D73.9mm W113.15mm H80.5mm 337g		
開発ツール	GCC		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	コの字に入ったときに、バック走行で分岐点まで戻る動作をします。		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック B-10			
ロボット名	つるマイン (ツルマイン)			
参加者名	照井憲			
所属	東京理科大学 Mice			
記録	リタイア			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R	R	R

ロボット名の由来	マウスの形とマルマインが素早さが高いことにあやかって		
メカ系製作	照井憲 6ヶ月		
電気系製作	照井憲 6ヶ月		
ソフト制作	照井憲 7ヶ月		
使用マイコン	Renesas SH-7125 クロック：25MHz		
CPU系使用電池	リチウムポリマー 800m(A) 公称電圧：12V メーカー：ZIPPY		
モータ系使用電池	リチウムポリマー 800m(A) 公称電圧：12V メーカー：ZIPPY		
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：日本電産サーボ株式会社		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線	4個	メーカー：東芝
	CCD	個	メーカー：
	その他	個	メーカー：
動輪	2個	直径 45mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D120mm W120mm H100mm 495g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	早く走るのは苦手ですが歌を歌ったりできます。		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック B-11			
ロボット名	kuppaSP (クッパ SP)			
参加者名	高橋良太			
所属	東京理科大学 Mice			
記録	00:10.270 8位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:18.678	00:10.988	R	00:10.270	R

ロボット名の由来	某ゲームより			
メカ系製作	高橋良太 1週間			
電気系製作	高橋良太 2か月			
ソフト制作	高橋良太 4か月			
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：50MHz			
CPU系使用電池	Lipo 不定形 公称電圧：22.5V メーカー：Zippy			
モータ系使用電池	Lipo 不定形 公称電圧：22.5V メーカー：Zippy			
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：日本サーボ			
走行以外のモータ	無 0個			
センサ	赤外線	8個	メーカー：東芝	
	CCD	個	メーカー：	
	その他	個	メーカー：	
動輪	2個	直径 50mm	幅 5mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D1350mm W920mm H60mm 650g			
開発ツール	RENESAS 開発ソフト			
探索アルゴリズム	足立法			
P R	<p>去年の遺産です。もう成長限界のようであまり能力はあがらないようです。一応昇圧してま す。Lipo6セルから 35V までです。</p>			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック B-12			
ロボット名	JAMIS (ジェイミス)			
参加者名	辻本朋也			
所属	芝浦工業大学 SRDC			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
K				

ロボット名の由来	
メカ系製作	
電気系製作	
ソフト制作	
使用マイコン	未登録 クロック：Hz
CPU 系使用電池	公称電圧：V メーカー：
モータ系使用電池	公称電圧：V メーカー：
走行用モータ	未登録 0 個 メーカー：
走行以外のモータ	無 0 個
センサ	赤外線 個 メーカー： CCD 個 メーカー： その他 個 メーカー：
動輪	0 個 直径 mm 幅 mm
補助輪	個 直径 mm 幅 mm
サイズ	Dmm Wmm Hmm g
開発ツール	その他の開発ソフト
探索アルゴリズム	未登録
PR	

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック B-13			
ロボット名	Out Frame (アウト・フレーム)			
参加者名	内田尚登			
所属	東京工芸大学からくり工房			
記録	リタイア			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R		

ロボット名の由来	外装がフレームのみだから			
メカ系製作	内田尚登 1ヶ月			
電気系製作	内田尚登 1ヶ月			
ソフト制作	内田尚登 2ヶ月			
使用マイコン	Renesas H8/3664 クロック：16MHz			
CPU系使用電池	Li-Po 34×65×14mm 公称電圧：7.4V メーカー：サンダーパワー			
モータ系使用電池	Li-Po 34×65×14mm 公称電圧：7.4V メーカー：サンダーパワー			
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：日本サーボ			
走行以外のモータ	無 0個			
センサ	赤外線	個	メーカー：	
	CCD	個	メーカー：	
	その他	4個	メーカー：自作	
動輪	2個	直径 46.6mm	幅 8mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D73.9mm W113.15mm H80.5mm 377g			
開発ツール	GCC			
探索アルゴリズム	足立法			
P R	衝突してマシンが壊れた、センサが狂った、もうそんなこととはおさらばです。マウスが壁に勢い良くぶつかってもマウス本体にはほぼ影響なし。持ち運ぶときも安心のフレーム装備。上から何かが落ちてきても大丈夫ですよ。何でフレームだけかって？装甲つけると重くなりますからね…			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック B-14			
ロボット名	はらしまうす (ハラシマウス)			
参加者名	原嶋 広和			
所属	芝浦工業大学 SRDC			
記録	リタイア			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R	R	R

ロボット名の由来	某有名なマウスより		
メカ系製作	原嶋広和 1 か月		
電気系製作	原嶋広和 5 か月		
ソフト制作	原嶋広和 2 か月		
使用マイコン	Renesas H8/3694F クロック：20MHz		
CPU 系使用電池	better power 22*48*50 公称電圧：9.6V メーカー：海外メーカー		
モータ系使用電池	better power 22*48*50 公称電圧：9.6V メーカー：海外メーカー		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本サーボ		
走行以外のモータ	無 0 個		
センサ	赤外線	4 個	メーカー：東芝
	CCD	個	メーカー：
	その他	個	メーカー：
動輪	2 個	直径 44mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D120mm W105mm H65mm 520g		
開発ツール	Best Technology 開発ソフト		
探索アルゴリズム	求心法		
P R	<p>今年のカラーは"黒"で統一しました。 できるだけ黒色にぬれるところは油性マジックで黒にしました。 できればこの子の名前は"くろまめ"にしたかったのですが周りからの"はらしまうす"の音が大きかったのでこの名前にしました。 機体のスペックとしては、センサ 4 つ、ステッピングモータ 2 つ、昇圧回路搭載のいたってシンプルなマウスとなっております。 昇圧回路が少し不安要素ではありますが頑張ります。</p>		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック B-15			
ロボット名	SAKU (サク)			
参加者名	黒木 耀			
所属	からくり工房			
記録	00:36.878 21 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	00:52.090	00:52.105	00:36.878	

ロボット名の由来	SAKUSAKU お掃除できるから SAKU		
メカ系製作	黒木 耀 2ヶ月		
電気系製作	黒木 耀 2ヶ月		
ソフト制作	黒木 耀 2ヶ月		
使用マイコン	Renesas H8/3664 クロック：16MHz		
CPU系使用電池	Li-Po 34mm×65mm×14mm 公称電圧：7.4V メーカー：サンダーパワー		
モータ系使用電池	Li-Po 34mm×65mm×14mm 公称電圧：7.4V メーカー：サンダーパワー		
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：日本サーボ		
走行以外のモータ	その他 0個		
センサ	赤外線 個 メーカー： CCD 個 メーカー： その他 4個 メーカー：自作		
動輪	2個 直径 46.6mm 幅 8mm		
補助輪	個 直径 mm 幅 mm		
サイズ	D73.9mm W113.15mm H80.5mm 377g		
開発ツール	GCC		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	<p>ボタンひとつで迷路をお掃除！気になるホコリもこれ1機で解消！ タイヤの汚れでタイムを落としてしまうそのアナタ！ お掃除ロボット SAKUはいかがでしょうか！SAKUは180度ターンやリカバリを 駆使して迷路の中をお掃除してくれます。壁の部分には念入りにお掃除し、 一切の妥協は許しません！またお掃除ロボット SAKUの消費電力は、ルンバと比べなんと約 4分の1、しかも排気は一切しないので地球環境にもやさしいエコロジーなロボットです。お 掃除が面倒というあなた！マイクロマウスにカートリッジを搭載して自動でお掃除させて見 ませんか？</p>		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック B-16			
ロボット名	ねこすけ（ネコスケ）			
参加者名	重田 晃佑			
所属	東京理科大学 Mice			
記録	00:16.370 13 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:28.584	00:16.370	00:17.145	R	00:17.133

ロボット名の由来	自分がよく使うハンドルネーム		
メカ系製作	重田 晃佑 1年		
電気系製作	重田 晃佑 1年		
ソフト制作	重田 晃佑 1年		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：50MHz		
CPU系使用電池	リチウムポリマー 4セル 公称電圧：14.8V メーカー：rhino		
モータ系使用電池	リチウムポリマー 4セル 公称電圧：14.8V メーカー：rhino		
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：オリエンタルモータ		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線	4個	メーカー：不明
	CCD	個	メーカー：
	その他	個	メーカー：
動輪	2個	直径 35mm	幅 10mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D160mm W95mm H35mm 400g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	重心が低くなるよう意識して制作した。		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック B-17			
ロボット名	リヴァイアサン (リヴァイアサン)			
参加者名	塘 明子			
所属	東京理科大学 Mice			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
K				

ロボット名の由来	青い装飾をしたから		
メカ系製作	塘明子 12 か月		
電気系製作	塘明子 12 か月		
ソフト制作	塘明子 12 か月		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：25MHz		
CPU 系使用電池	リポ 80x36x17 公称電圧：12V メーカー：Turnigy		
モータ系使用電池	リポ 80x36x17 公称電圧：12V メーカー：Turnigy		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本電産		
走行以外のモータ	無 0 個		
センサ	赤外線	1 個	メーカー：
	CCD	4 個	メーカー：TOSHIBA
	その他	1 個	メーカー：
動輪	2 個	直径 45mm	幅 8mm
補助輪	1 個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D135mm W90mm H60mm 500g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	左手法		
PR	見た目勝負。		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック B-18			
ロボット名	スマウスフォン （スマウスフォン）			
参加者名	大森浩二郎			
所属	東京工芸大学からくり工房			
記録	00:52.423 26 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	00:52.433	00:52.423	00:52.434

ロボット名の由来	iphone5 の発売を記念して		
メカ系製作	大森浩二郎 1 ヶ月		
電気系製作	大森浩二郎 1 ヶ月		
ソフト制作	大森浩二郎 2 ヶ月		
使用マイコン	Renesas H8/3664 クロック：16MHz		
CPU 系使用電池	Lo-po 34×65×14 公称電圧：7.4V メーカー：サンダーパワー		
モータ系使用電池	Lo-po 34×65×14 公称電圧：7.4V メーカー：サンダーパワー		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：		
走行以外のモータ	無 0 個		
センサ	赤外線 個	メーカー：	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 4 個	メーカー：自作	
動輪	2 個	直径 46.6mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D73.9mm W113.15mm H80.5mm 377g		
開発ツール	GCC		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	iphone5 の発売に伴って今回マイクロマウスの外装に iphone をプリントしました。もちろん電話は出来ません。		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック B-19			
ロボット名	紫電 (シデン)			
参加者名	宇都宮 正和			
所属	個人			
記録	00:05.131 優勝			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:49.559	00:05.131	R	R	R

ロボット名の由来	紫を主体としているため。電光石火で鋭く走ることを目指しているため。			
メカ系製作	同上 4ヶ月			
電気系製作	同上 2ヶ月			
ソフト制作	同上 半年以上			
使用マイコン	Renesas SH7137F クロック：80MHz			
CPU系使用電池	リチウムポリマー 180mAh 公称電圧：11.1V メーカー：HYPERION			
モータ系使用電池	リチウムポリマー 180mAh 公称電圧：11.1V メーカー：HYPERION			
走行用モータ	D.C.モータ 2個 メーカー：Faulhaber			
走行以外のモータ	吸引 D.C.モータ 1個 NAMIKI 精密			
センサ	赤外線 8個 メーカー：東芝 CCD 1個 メーカー： その他 1個 メーカー：			
動輪	4個 直径 24.5mm 幅 8.5mm			
補助輪	1個 直径 mm 幅 mm			
サイズ	D115mm W74mm H35mm 125g			
開発ツール	RENESAS 開発ソフト			
探索アルゴリズム	足立法			
P R	変則 4 輪と吸引機構、さらに 13 個のセンサを搭載した「全部入りマウス」です。前年の機体の弱点であった直進での加減速、細かいターンの安定性を改善する目的で製作しました。コンディションがよければ、2G の加速、最大約 1.8m/s でのターンが可能です。			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック B-20			
ロボット名	ブルース (ブルース)			
参加者名	平松直人			
所属	東京理科大学 Mice			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
K				

ロボット名の由来	期待が青いから		
メカ系製作	平松直人 3日		
電気系製作	平松直人 2週間		
ソフト制作	平松直人 7日		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：12.5MHz		
CPU系使用電池	Rhino 50-30-20 公称電圧：11.1V メーカー：zippy		
モータ系使用電池	Rhino 50-30-20 公称電圧：11.1V メーカー：zippy		
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：servo		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線	4個	メーカー：Osram Opto semiconductors
	CCD	個	メーカー：
	その他	個	メーカー：
動輪	2個	直径 46mm	幅 5mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D12.6mm W74mm H55mm 469g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	求心法		
P R	<p>初の大会出場機で既にステッパーとしては2機目です。 8月末に制作に入ったのでハードとしては全体で構想も含めて2週間、ソフトは1週間で作りました。 今回は間に合いませんがこの機体にはまだ付けようと予定している機能があります。今後の大会ごとに増やしていく予定です。</p>		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック B-21			
ロボット名	汎用マウス（ハンヨウマウス）			
参加者名	新保佑京			
所属	東京工芸大学からくり工房			
記録	00:56.027 27 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:56.027	R	00:56.066	00:56.038	

ロボット名の由来	広く色々な方向に探索するため			
メカ系製作	新保佑京 一ヶ月			
電気系製作	新保佑京 一ヶ月			
ソフト制作	新保佑京 一ヶ月			
使用マイコン	Renesas H8/3664 クロック：16MHz			
CPU 系使用電池	Li-Po 34×65×14 公称電圧：7.4V メーカー：サンダーパワー			
モータ系使用電池	Li-Po 4×65×14 公称電圧：7.4V メーカー：サンダーパワー			
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本サーボ			
走行以外のモータ	無 0 個			
センサ	赤外線	個	メーカー：	
	CCD	個	メーカー：	
	その他	4 個	メーカー：自作	
動輪	2 個	直径 46mm	幅 8mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D73.9mm W113.15mm H80.5mm 377g			
開発ツール	GCC			
探索アルゴリズム	足立法			
P R	<p>マイクロマウスが迷路を様々な方向に探索する様子から「汎用マウス」と名づけました マイクロマウスなので外装はマウスにちなんで PC のマウスの外装で仕上げました PC マウスが迷路を探索する光景をとくにご覧下さい</p>			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック B-22			
ロボット名	さくらねずみ 5 (サクラネズミ ゴ)			
参加者名	佐倉 俊祐			
所属	東京理科大学 Mice			
記録	00:05.311 2位 シード取得			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
01:21.260	00:05.311	R	R	R

ロボット名の由来	自分の名前から		
メカ系製作	佐倉 俊祐 1週間		
電気系製作	佐倉 俊祐 1週間		
ソフト制作	佐倉 俊祐 1年間		
使用マイコン	Renesas RX62T クロック：96MHz		
CPU系使用電池	LiPo 100mAh 公称電圧：7.4V メーカー：Hyperion		
モータ系使用電池	LiPo 100mAh 公称電圧：7.4V メーカー：Hyperion		
走行用モータ	D.C.モータ 2個 メーカー：Faulhaber		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線	4個	メーカー：OSRAM + Toshiba
	CCD	1個	メーカー：
	その他	3個	メーカー：Analogdevices
動輪	2個	直径 22mm	幅 8.5mm
補助輪	1個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D100mm W75mm H22mm 80gg		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	その他 全面探索		
P R	去年のままのハードウェアです。		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック B-23			
ロボット名	Mono (モノ)			
参加者名	竹本裕太			
所属	三菱電機			
記録	00:08.915 7位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	01:37.650	R	00:09.517	00:08.915

ロボット名の由来	一つ目なので			
メカ系製作	竹本裕太 3ヶ月			
電気系製作	竹本裕太 3ヶ月			
ソフト制作	竹本裕太 3ヶ月			
使用マイコン	Renesas RX62TWS クロック：96MHz			
CPU系使用電池	Lipo 70mA 公称電圧：7.4V メーカー：Zippy			
モータ系使用電池	Lipo 70mA 公称電圧：7.4V メーカー：Zippy			
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：不明			
走行以外のモータ	無 0個			
センサ	赤外線	4個	メーカー：TOSHIBA	
	CCD	1個	メーカー：	
	その他	1個	メーカー：アナデバ	
動輪	4個	直径 12mm	幅 3.5mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D63mm W42mm H13mm 29.7g			
開発ツール	RENESAS 開発ソフト			
探索アルゴリズム	その他 独自アルゴリズム			
PR	世にも珍しいハーフマウスのステッパーです。 4輪だったりします。			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック B-24			
ロボット名	MF2012DCW (マイクロファイター ニイマルイチニイ ディシーダブリュー)			
参加者名	森永 英一郎			
所属	個人			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
K				

ロボット名の由来			
メカ系製作			
電気系製作			
ソフト制作			
使用マイコン	未登録 クロック：Hz		
CPU系使用電池	公称電圧：V メーカー：		
モータ系使用電池	公称電圧：V メーカー：		
走行用モータ	未登録 0個 メーカー：		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線	個	メーカー：
	CCD	個	メーカー：
	その他	個	メーカー：
動輪	0個	直径 mm	幅 mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	Dmm Wmm Hmm g		
開発ツール	その他の開発ソフト		
探索アルゴリズム	未登録		
PR			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス クラシック B-25			
ロボット名	MF2012DC (マイクロファイター ニイマルイチニイ ディシー)			
参加者名	森永 英一郎			
所属	個人			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
K				

ロボット名の由来			
メカ系製作			
電気系製作			
ソフト制作			
使用マイコン	未登録 クロック：Hz		
CPU系使用電池	公称電圧：V メーカー：		
モータ系使用電池	公称電圧：V メーカー：		
走行用モータ	未登録 0個 メーカー：		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線	個	メーカー：
	CCD	個	メーカー：
	その他	個	メーカー：
動輪	0個	直径 mm	幅 mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	Dmm Wmm Hmm g		
開発ツール	その他の開発ソフト		
探索アルゴリズム	未登録		
PR			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス（ハーフ） A-01			
ロボット名	東北マウス 爽 （トウホクマウス ソウ）			
参加者名	菅原昌弥			
所属	個人			
記録	00:30.604 5位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
01:10.105	00:30.604	R	R	R

ロボット名の由来	爽快な加減速を目指してこの名前にしました			
メカ系製作	菅原昌弥 1 か月			
電気系製作	菅原昌弥 2 か月			
ソフト制作	菅原昌弥 4 か月			
使用マイコン	Renesas SH7125F クロック：50MHz			
CPU 系使用電池	リチウムポリマー 30x55x10 公称電圧：7.4V メーカー：ハイペリオン			
モータ系使用電池	リチウムポリマー 30x55x10 公称電圧：7.4V メーカー：ハイペリオン			
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：KH39EM2-801			
走行以外のモータ	無 0 個			
センサ	赤外線	4 個	メーカー：OSRAM	
	CCD	個	メーカー：	
	その他	個	メーカー：	
動輪	2 個	直径 46mm	幅 7mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D110mm W80mm H80mm 334g			
開発ツール	RENESAS 開発ソフト			
探索アルゴリズム	足立法			
P R	<p>東北地区のマウス人口を増やしたいという想いと、マイクロマウスは楽しそうだけどハードウェアがなかなか作れない、という同僚のソフト屋さんの声からこのマウスが生まれました。半田付けもしやすいようにすべてリード部品で構成しています。</p> <p>ステッピングモーターを使用したスタンダードなマウスですが、なんとか斜め走行をするためにモーター本体をかなり削って車幅を狭くしてあります。</p>			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス（ハーフ） A-02			
ロボット名	SaharaMouse09M （サラハラマウスゼロキュウエム）			
参加者名	菅原昌弥			
所属	個人			
記録	00:50.101 6位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	00:50.101	R	R

ロボット名の由来	佐藤の「さ」と菅原の「はら」からつけました			
メカ系製作	佐藤陽介 -			
電気系製作	佐藤陽介 -			
ソフト制作	菅原昌弥 2か月			
使用マイコン	Renesas H8S/2633R クロック：25MHz			
CPU系使用電池	リチウムポリマー 22x40x14 公称電圧：7.4V メーカー：Tahmazo			
モータ系使用電池	リチウムポリマー 22x40x14 公称電圧：7.4V メーカー：Tahmazo			
走行用モータ	D.C.モータ 2個 メーカー：不明			
走行以外のモータ	ステアリング制御 D.C.モータ 2個 不明			
センサ	赤外線	6個	メーカー：ローム	
	CCD	1個	メーカー：	
	その他	1個	メーカー：マイクロテック	
動輪	2個	直径 13mm	幅 5mm	
補助輪	1個	直径 13mm	幅 5mm	
サイズ	D70mm W45mm H45mm 95g			
開発ツール	RENESAS 開発ソフト			
探索アルゴリズム	足立法			
P R	今年でこのマウスは4年目の参加になります ターンと斜め走行がまだ安定していないため、多少距離が長くても直線の多いルートを選択します。			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス（ハーフ） A-03			
ロボット名	チビシロスケ（チビシロスケ）			
参加者名	中瀬 優			
所属	東京理科大学 Mice			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
K				

ロボット名の由来	前作シロスケの小さい版		
メカ系製作	中瀬優 一週間		
電気系製作	中瀬優 一週間		
ソフト制作	中瀬優 一週間		
使用マイコン	Renesas RX62T クロック：100MHz		
CPU 系使用電池	Lipo 2S100mAh 公称電圧：7.4V メーカー：ZIPPY		
モータ系使用電池	Lipo 2S100mAh 公称電圧：7.4V メーカー：ZIPPY		
走行用モータ	D.C.モータ 2個 メーカー：DIDEL		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線 4個	メーカー：fairchildQSC114	
	CCD 1個	メーカー：	
	その他 1個	メーカー：	
動輪	4個	直径 14mm	幅 3mm
補助輪	1個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D54mm W36mm H20mm 20 予定 g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト HEW		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	ユニバーサル基板で作りました。前作マウスの形状で4輪にしたハーフマウスです。		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス（ハーフ） A-04			
ロボット名	リア充（りあ みつる）			
参加者名	外川 貴規			
所属	TeamNeoNeets			
記録	リタイア			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R	R	R

ロボット名の由来	家族が来年増えます（^^）／		
メカ系製作	うたちゃん 1ヶ月		
電気系製作	むあくん 3ヶ月		
ソフト制作	とがわ 0.5ヶ月		
使用マイコン	Renesas RX621 クロック：100MHz		
CPU系使用電池	Li-Po 30×20×4 公称電圧：3.7V メーカー：不明		
モータ系使用電池	Li-Po 30×20×4 公称電圧：3.7V メーカー：不明		
走行用モータ	D.C.モータ 2個 メーカー：不明		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線	6個	メーカー：東芝
	CCD	個	メーカー：
	その他	個	メーカー：
動輪	2個	直径 17mm	幅 2mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D50mm W35mm H20mm 20g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	求心法		
P R	<p>ついに上級レベルの機体に仕上がりました。住んでいるところがバラバラなので、会う機会がほとんど無かったため、開発も Google のサービスや Sky を駆使して機体を作りました。開発期間がとても短かったため、プログラムを作りこむ時間が無く、基本的な動作がやっとですが、頑張って走行しますので、よろしくお願ひします。</p>		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス（ハーフ） A-05			
ロボット名	SaharaMouse2010 （サハラマウス 2010）			
参加者名	佐藤陽介			
所属	Team Sahara			
記録	リタイア			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R	R	R

ロボット名の由来	佐藤と菅原でサハラ		
メカ系製作	佐藤陽介 3ヶ月		
電気系製作	佐藤陽介 3ヶ月		
ソフト制作	菅原昌弥 1年		
使用マイコン	Renesas H8S/2633 クロック：28MHz		
CPU系使用電池	リポ 小型 公称電圧：7.4V メーカー：不明		
モータ系使用電池	リポ 小型 公称電圧：7.4V メーカー：不明		
走行用モータ	D.C.モータ 2個 メーカー：不明		
走行以外のモータ	D.C.モータ 2個 不明		
センサ	赤外線	6個	メーカー：東芝
	CCD	個	メーカー：
	その他	個	メーカー：
動輪	2個	直径 10mm	幅 3mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D70mm W40mm H30mm 75g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	6輪ハーフのマウスです。 この機体では3年連続出場です。		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス（ハーフ） A-06			
ロボット名	ロング 12 号機（ロングジュウニゴウキ）			
参加者名	小峰 直樹			
所属	個人			
記録	00:08.208 3 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:57.692	00:11.051	00:08.219	00:08.208	00:08.223

ロボット名の由来	遠い昔の話なので忘れしました			
メカ系製作	小峰直樹 去年と同じ			
電気系製作	小峰直樹 去年と同じ			
ソフト制作	小峰直樹 去年と同じ			
使用マイコン	Renesas RX621 クロック：96MHz			
CPU 系使用電池	リチウムイオンポリマ 210mAh 公称電圧：3.7V メーカー：STL Japan			
モータ系使用電池	同上 同上 公称電圧：同上 V メーカー：同上			
走行用モータ	D.C.モータ 2 個 メーカー：ミニモータ			
走行以外のモータ	無 0 個			
センサ	赤外線	5 個	メーカー：東芝（正面）、ローム（その他）	
	CCD	個	メーカー：	
	その他	個	メーカー：Invensense(ジャイロセンサ)	
動輪	2 個	直径 24.5mm	幅 8mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D68.5mm W48mm H26mm 79g			
開発ツール	RENESAS 開発ソフト			
探索アルゴリズム	足立法			
P R	ルネサスエレクトロニクスの最新マイコンである RX をマイクロマウスで初めて搭載したマイクロマウスです。 (残念ながら) ハード・ソフト共に去年と同じです。			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス（ハーフ） A-07			
ロボット名	うだがやん.NEO（ウダガヤンネオ）			
参加者名	宇田川博樹			
所属	法政大学電気研究会			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
K				

ロボット名の由来	自分のあだ名から			
メカ系製作	宇田川博樹 1 か月			
電気系製作	山口圭 3 か月			
ソフト制作	外川貴則 3 か月～			
使用マイコン	Renesas RX621 クロック：100MHz			
CPU 系使用電池	Lipo 19.5x16(mm) 公称電圧：3.7V メーカー：ZIPPY			
モータ系使用電池	Lipo 19.5x16(mm) 公称電圧：3.7V メーカー：ZIPPY			
走行用モータ	D.C.モータ 2 個 メーカー：DIDEL			
走行以外のモータ	無 0 個			
センサ	赤外線 6 個 メーカー：東芝 CCD 個 メーカー： その他 1 個 メーカー：MTL, STMicroelectronics			
動輪	2 個 直径 16.5mm 幅 3mm			
補助輪	個 直径 mm 幅 mm			
サイズ	D50mm W35mm H14mm 20g			
開発ツール	RENESAS 開発ソフト			
探索アルゴリズム	足立法			
P R	マイクロテック・ラボラトリー株式会社様のエンコーダ無償提供プログラムで製作させて頂いています。初めての DC モータの制御で苦戦していますが、制御技術を確立できるよう頑張ります。			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス（ハーフ） A-08			
ロボット名	うだがやん.half（ウダガヤンドットハーフ）			
参加者名	宇田川博樹			
所属	法政大学電気研究会			
記録	01:11.859 7位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
01:11.9	R	R	R	R

ロボット名の由来	あだ名から		
メカ系製作	宇田川博樹 1か月		
電気系製作	山口圭 1か月		
ソフト制作	宇田川博樹 1年～		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：48MHz		
CPU系使用電池	Lipo 20x15(mm) 公称電圧：7.4V メーカー：ZIPPY		
モータ系使用電池	Lipo 20x15(mm) 公称電圧：7.4V メーカー：ZIPPY		
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：不明		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線	4個	メーカー：東芝
	CCD	1個	メーカー：
	その他	1個	メーカー：
動輪	2個	直径 17mm	幅 3mm
補助輪	1個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D60mm W38mm H14mm 31g		
開発ツール	秋月開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	昨年からソフトを改良しています。調整が間に合えばいい感じに走るかもしれません。		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス（ハーフ） A-09			
ロボット名	ゴゴゴ（ゴゴゴ）			
参加者名	川上 靖次			
所属	株式会社アールティ			
記録	リタイア			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R	R	R

ロボット名の由来	ゴゴゴっと走って欲しいという願いを			
メカ系製作	アールティ 3ヶ月			
電気系製作	アールティ 3ヶ月			
ソフト制作	川上靖次 6ヶ月			
使用マイコン	Renesas SH Tiny 7125F クロック：48MHz			
CPU系使用電池	Li-Po 30x16x8 公称電圧：7.4V メーカー：アールティ			
モータ系使用電池	Li-Po 30x60x8 公称電圧：7.4V メーカー：アールティ			
走行用モータ	D.C.モータ 2個 メーカー：アールティ			
走行以外のモータ	無 0個			
センサ	赤外線	4個	メーカー：Toshiba	
	CCD	個	メーカー：	
	その他	個	メーカー：	
動輪	2個	直径 20mm	幅 2mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D60mm W52mm H45mm 120g			
開発ツール	RENESAS 開発ソフト			
探索アルゴリズム	求心法			
PR	弊社で販売している Pi:CoHalf を使い続けてはや 5 年。スタートアップ教材に是非っ！ と PR も含めて参戦し続けています。			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス（ハーフ） A-10			
ロボット名	半錦式式（ハンニシキニシキ）			
参加者名	寺崎 清			
所属	電通大のアニキと愉快的仲間達			
記録	00:13.389 4位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:50.2	00:18.2	00:13.4	00:17.3	R

ロボット名の由来	前のマシンが半錦だったため			
メカ系製作	寺崎 1ヶ月			
電気系製作	寺崎 1ヶ月			
ソフト制作	寺崎 3ヶ月			
使用マイコン	・ STM32 STM32F103T8U6 クロック：72MHz			
CPU系使用電池	リチウムポリマー 60mAh 公称電圧：3.7VV メーカー：ハイペリオン			
モータ系使用電池	同上 同上 公称電圧：同上V メーカー：同上			
走行用モータ	D.C.モータ 2個 メーカー：DIDEL			
走行以外のモータ	無 0個			
センサ	赤外線	4個	メーカー：OSRAM	
	CCD	個	メーカー：	
	その他	個	メーカー：	
動輪	2個	直径 12mm	幅 4mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D60mm W38mm H12mm 14g			
開発ツール	その他の開発ソフト Eclipse			
探索アルゴリズム	求心法			
P R	<p>去年のマシンを少し改良したものです。</p> <p>車輪の回転数の検出に磁気式のエンコーダを用いています。磁石を車軸をして用いています。車軸が簡単に脱着可能になっています。</p>			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス（ハーフ） A-11			
ロボット名	mini かむかむ （ミニカムカム）			
参加者名	福井善朗			
所属	奈良先端科学技術大学院大学			
記録	リタイア			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R	R	R

ロボット名の由来	「かむたこ」というゲームのかむかむより. mini が先につくのはシルク印刷の都合.		
メカ系製作	福井善朗 ?		
電気系製作	福井善朗 ?		
ソフト制作	福井善朗 1 か月 + 3 年		
使用マイコン	- Stmicrotechnology STM32F103RF クロック : 64MHz		
CPU 系使用電池	lipo 16x26x5mm 公称電圧 : 3.7V メーカー : Fulliver		
モータ系使用電池	lipo 16x26x5mm 公称電圧 : 3.7V メーカー : v		
走行用モータ	D.C.モータ 2 個 メーカー : maxon		
走行以外のモータ	無 0 個		
センサ	赤外線	6 個	メーカー : 東芝+optrans
	CCD	個	メーカー :
	その他	個	メーカー :
動輪	2 個	直径 16.7mm	幅 5mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D43.2mm W32.4mm H20mm 17g		
開発ツール	GCC		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	<p>MTL マイクロエンコーダ無償提供プログラムにより, MES-6-500PC を採用.</p> <p>高分解能を生かし, できるだけオドメトリベースの制御を記述することにした.</p>		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス（ハーフ） A-12			
ロボット名	Mono（モノ）			
参加者名	竹本裕太			
所属	三菱電機			
記録	00:07.659 2位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:40.6	R	00:08.4	R	00:07.7

ロボット名の由来	一つ目なので			
メカ系製作	竹本裕太 3ヶ月			
電気系製作	竹本裕太 3ヶ月			
ソフト制作	竹本裕太 3ヶ月			
使用マイコン	Renesas RX62TWS クロック：96MHz			
CPU系使用電池	Lipo 70mA 公称電圧：7.4V メーカー：Zippy			
モータ系使用電池	Lipo 70mA 公称電圧：7.4V メーカー：Zippy			
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：不明			
走行以外のモータ	無 0個			
センサ	赤外線	4個	メーカー：TOSHIBA	
	CCD	1個	メーカー：	
	その他	1個	メーカー：アナデバ	
動輪	4個	直径 12mm	幅 3.5mm	
補助輪	1個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D63mm W42mm H13mm 29.7g			
開発ツール	RENESAS 開発ソフト			
探索アルゴリズム	その他 独自アルゴリズム			
PR	世にも珍しいハーフマウスのステッパーです。 4輪だったりします。			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス（ハーフ） A-13			
ロボット名	紫電 RX （シデンアールエックス）			
参加者名	宇都宮 正和			
所属	個人			
記録	00:06.308 優勝 シード権取得			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:31.8	00:10.9	00:06.3	R	R

ロボット名の由来	マイコンの名前から。			
メカ系製作	同上 4ヶ月			
電気系製作	同上 2ヶ月			
ソフト制作	同上 2ヵ月～			
使用マイコン	Renesas R5F562TAEDFM クロック：96MHz			
CPU系使用電池	リチウムポリマー 100mAh 公称電圧：3.7V メーカー：HYPERION			
モータ系使用電池	リチウムポリマー 100mAh 公称電圧：3.7V メーカー：HYPERION			
走行用モータ	D.C.モータ 2個 メーカー：DIDEL			
走行以外のモータ	無 0個			
センサ	赤外線	4個	メーカー：東芝	
	CCD	個	メーカー：	
	その他	個	メーカー：	
動輪	2個	直径 15.46mm	幅 3.5mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D58mm W40mm H15.46mm 17g			
開発ツール	RENESAS 開発ソフト			
探索アルゴリズム	足立法			
P R	<p>3 作品目のハーフマウスです。磁気エンコーダ IC を使い、車軸と一体型のエンコーダユニットを CNC で加工し自作しています。前年のモデルはハードウェアが不安定であったので、今年は精度良く作ることを心がけました。</p> <p>ソフトウェアはクラシックのマウスとあえて共用せず、姿勢制御も探索ルーチンも異なるプログラムを使っています。</p>			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット A-01			
ロボット名	ヌクヌク DC-音姫- （ヌクヌクディーシー）			
参加者名	青木政武			
所属	山中湖ロボットクラブ			
記録	00:19.382 8位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	00:19.382		

ロボット名の由来	ずっとヌクヌクを使用。今回は DC モーターにしてみました。その後の名前は開発コード。PC ゲーム D.C.II のキャラ名です			
メカ系製作	青木政武 3週間			
電気系製作	同上 同上			
ソフト制作	同上 同上			
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：50MHz			
CPU 系使用電池	ニッスイ 006p 公称電圧：5V メーカー：GP			
モータ系使用電池	ニッスイ 006p 公称電圧：8.4V メーカー：GP			
走行用モータ	D.C.モータ 2個 メーカー：maxon			
走行以外のモータ	無 0個			
センサ	赤外線	6個	メーカー：optosupply	
	CCD	個	メーカー：	
	その他	個	メーカー：	
動輪	2個	直径 24mm	幅 10mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D108mm W67mm H30mm 150g			
開発ツール	Best Technology 開発ソフト			
探索アルゴリズム	足立法			
PR	完走を目指します。			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会 (2012) 参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット A-02			
ロボット名	Amber02 (アンバー ツー)			
参加者名	中島 瑞			
所属	電気通信大学ロボメカ工房			
記録	リタイア			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R		

ロボット名の由来	なんとなく		
メカ系製作	中島 瑞 3ヶ月		
電気系製作	中島 瑞 3ヶ月		
ソフト制作	中島 瑞 3ヶ月		
使用マイコン	- ST マイクロエレクトロニクス STM32F103CB クロック : 64MHz		
CPU 系使用電池	リチウムポリマー 2cell 公称電圧 : 7.4V メーカー : 不明		
モータ系使用電池	リチウムポリマー 2cell 公称電圧 : 7.4V メーカー : 不明		
走行用モータ	D.C.モータ 2個 メーカー : ファールハーバー		
走行以外のモータ	その他 0個		
センサ	赤外線	4個	メーカー : オプトエレクトロニクス+TOSHIBA
	CCD	個	メーカー :
	その他	個	メーカー :
動輪	4個	直径 24mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D100mm W75mm H25mm 115g		
開発ツール	その他の開発ソフト Atollic True STUDIO		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	今年 は 4 輪 と ジャイロ の 機体 です アルミホイールが気に入っています		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット A-03			
ロボット名	マイクロマウス学習キット（マイクロマウスガクシュウキット）			
参加者名	佐藤陽介			
所属	Team Sahara			
記録	リタイア			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R		

ロボット名の由来	マイクロマウス学習キット		
メカ系製作	佐藤陽介 3ヶ月		
電気系製作	佐藤陽介 3ヶ月		
ソフト制作	佐藤陽介 3ヶ月		
使用マイコン	Renesas H8/3694 クロック：20MHz		
CPU系使用電池	リポ 小型 公称電圧：11.1V メーカー：不明		
モータ系使用電池	リポ 小型 公称電圧：11.1V メーカー：不明		
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：不明		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線	4個	メーカー：不明
	CCD	個	メーカー：
	その他	個	メーカー：
動輪	2個	直径 30mm	幅 10mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D100mm W70mm H30mm 200g		
開発ツール	Best Technology 開発ソフト		
探索アルゴリズム	求心法		
P R	マイクロマウス学習キットでの参加です。		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット A-04			
ロボット名	-L◎ Zi_Nex (エルジネクス)			
参加者名	茂呂彰			
所属	電気通信大学ロボメカ工房			
記録	00:20.766 10位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	00:20.766	R		

ロボット名の由来	横から見ると L 字になっているから			
メカ系製作	茂呂彰 1年			
電気系製作	茂呂彰 1年			
ソフト制作	茂呂彰 1年			
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：50MHz			
CPU系使用電池	リチウムポリマー 850mAh 公称電圧：22.2V メーカー：HYPERION			
モータ系使用電池	リチウムポリマー 850mAh 公称電圧：22.2V メーカー：HYPERION			
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：日本サーボ			
走行以外のモータ	無 0個			
センサ	赤外線	個	メーカー：	
	CCD	個	メーカー：	
	その他	4個	メーカー：OptoSupply	
動輪	2個	直径 44mm	幅 8mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D125mm W120mm H110mm 560g			
開発ツール	RENESAS 開発ソフト			
探索アルゴリズム	求心法			
P R	<p>昨年度作製したマウスです。はじめて作った機体ですが、他の人と同じような形状だと個人的に面白くないので、ステッパマウスですが 1 枚の基板にモータドライバ、CPU、センサー類全てを載せてみました。結果、横から見ると L 字型のマウスに成りました。それが名前の由来です。経験と知識不足、ジャンク品のステッピングモーター(¥¥400/個)の影響であまり出来栄えがよくありません。直線優先で探索してくれると思いますが、デバック期間があまり取れていないのでどこまで動けるか不安です。しかし、マイコンやモーター制御等様々なことが学べたのできつと頑張ってくれると思います。</p>			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット A-05			
ロボット名	ミツキラビット（ミツキラビット）			
参加者名	久住 隆司			
所属	ロボットファン.net			
記録	00:29.048	13 位		
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:29.048	R	R		

ロボット名の由来	製作者（松永弥生）のペンネームより		
メカ系製作	松永 弥生 5ヶ月		
電気系製作	松永 弥生 5ヶ月		
ソフト制作	久住 隆司 4ヶ月		
使用マイコン	Renesas SH-7125 クロック：48MHz		
CPU 系使用電池	LiPo バッテリー 3セル 公称電圧：11.1V メーカー：Tahmazo		
モータ系使用電池	LiPo バッテリー 3セル 公称電圧：11.1V メーカー：Tahmazo		
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：日本電産サーボ KH39EM2-801		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線 4個	メーカー：東芝 TPS601A	
	CCD 1個	メーカー：	
	その他 1個	メーカー：	
動輪	2個	直径 48mm	幅 7mm
補助輪	1個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D120mm W73mm H80mm 460g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	求心法		
P R	機体は、(株)アールティのキットを使用していますが、プログラムは全てオリジナルです。 迷路探索は作成中で、ようやくゴールまで辿り着くようになりました。 最短経路を走れるかどうか・・・		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット A-06			
ロボット名	ビスカーチャ (ビスカーチャ)			
参加者名	大久保祐人			
所属	電気通信大学ロボメカ工房			
記録	00:12.078 5位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:14.655	R	00:12.078		

ロボット名の由来	ネズミの名前		
メカ系製作	大久保祐人 半年		
電気系製作	大久保祐人 半年		
ソフト制作	大久保祐人 半年		
使用マイコン	・ ARM S クロック : 25MHz		
CPU 系使用電池	Li-Po 2S 公称電圧 : 7.4VV メーカー : Hypelion		
モータ系使用電池	Li-Po 2S 公称電圧 : 7.4VV メーカー : Hypelion		
走行用モータ	D.C.モータ 2個 メーカー : FAULHABER		
走行以外のモータ	RC サーボモータ 1個		
センサ	赤外線	4個	メーカー : TOSHIBA
	CCD	1個	メーカー :
	その他	1個	メーカー :
動輪	2個	直径 25mm	幅 5mm
補助輪	1個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D90mm W60mm H30mm 75g		
開発ツール	その他の開発ソフト Atollic		
探索アルゴリズム	求心法		
PR	クラシックと同じ		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会 (2012) 参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット A-07			
ロボット名	木の葉 (コハ)			
参加者名	安齋 秀香			
所属	個人			
記録	リタイア			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R		

ロボット名の由来	
メカ系製作	
電気系製作	
ソフト制作	
使用マイコン	未登録 クロック : Hz
CPU 系使用電池	公称電圧 : V メーカー :
モータ系使用電池	公称電圧 : V メーカー :
走行用モータ	未登録 0 個 メーカー :
走行以外のモータ	無 0 個
センサ	赤外線 個 メーカー : CCD 個 メーカー : その他 個 メーカー :
動輪	0 個 直径 mm 幅 mm
補助輪	個 直径 mm 幅 mm
サイズ	Dmm Wmm Hmm g
開発ツール	その他の開発ソフト
探索アルゴリズム	未登録
P R	

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット A-08			
ロボット名	i^2 (アイ ツー)			
参加者名	市野塚 朝			
所属	電気通信大学ロボメカ工房			
記録	リタイア			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R		

ロボット名の由来	-1		
メカ系製作	市野塚 朝 三か月？		
電気系製作	市野塚 朝 三か月？		
ソフト制作	市野塚 朝 続行中！		
使用マイコン	Renesas SH7137 クロック：100MHz		
CPU 系使用電池	Lipo 2S 公称電圧：7.4V メーカー：Zippy		
モータ系使用電池	Lipo 2S 公称電圧：7.4V メーカー：Zippy		
走行用モータ	D.C.モータ 2個 メーカー：ふぁーるはーばー		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線	5個	メーカー：わすれました
	CCD	個	メーカー：
	その他	個	メーカー：
動輪	2個直径左右違うので・・・mm幅 8mm		
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D62? mm W50? mm H30? mm 89? g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
PR	今年こそは走る！走るったら走る！！		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット A-09			
ロボット名	G-2 (ジーツー)			
参加者名	笠原 崇裕			
所属	渋谷教育学園幕張高等学校物理部			
記録	00:19.926 9位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:19.926	R	R		

ロボット名の由来	去年が G-1 だったので			
メカ系製作	笠原 崇裕 5ヶ月			
電気系製作	笠原 崇裕 5ヶ月			
ソフト制作	笠原 崇裕 5ヶ月			
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：25MHz			
CPU系使用電池	Lipo 3セル 公称電圧：11.1V メーカー：TURNIGY			
モータ系使用電池	Lipo 3セル 公称電圧：11.1V メーカー：TURNIGY			
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：orientalmotor			
走行以外のモータ	無 0個			
センサ	赤外線	個	メーカー：	
	CCD	個	メーカー：	
	その他	4個	メーカー：TOSHIBA	
動輪	2個	直径 46mm	幅 8mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D12.3mm W11.6mm H90mm 900g			
開発ツール	RENESAS 開発ソフト			
探索アルゴリズム	足立法			
P R	去年の旧作を調整しての出場です。			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット A-10			
ロボット名	半錦式式 (ハンニシキニシキ)			
参加者名	寺崎 清			
所属	電通大のアニキと愉快的な仲間達			
記録	00:24.433 12 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:24.433	R	R		

ロボット名の由来	前のマシンが半錦だったため		
メカ系製作	寺崎 1ヶ月		
電気系製作	寺崎 1ヶ月		
ソフト制作	寺崎 3ヶ月		
使用マイコン	- STM32 STM32F103T8U6 クロック：72MHz		
CPU系使用電池	リチウムポリマー 60mAh 公称電圧：3.7VV メーカー：ハイペリオン		
モータ系使用電池	同上 同上 公称電圧：同上V メーカー：同上		
走行用モータ	D.C.モータ 2個 メーカー：DIDEL		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線	4個	メーカー：OSRAM
	CCD	個	メーカー：
	その他	個	メーカー：
動輪	2個	直径 12mm	幅 4mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D60mm W38mm H12mm 14g		
開発ツール	その他の開発ソフト Eclipse		
探索アルゴリズム	求心法		
P R	クラシックマウスの代わりに、ハーフのものを登録しています。		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット A-11			
ロボット名	オレドロイドマウス DG（オレドロイドマウスディージャー）			
参加者名	秦直哉			
所属	アニキ製作委員会			
記録	00:21.190 11 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:28.990	00:21.190	R		

ロボット名の由来	タッチパネル液晶搭載なので		
メカ系製作	秦直哉 2ヶ月		
電気系製作	秦直哉 4ヶ月		
ソフト制作	秦直哉 アップデート中		
使用マイコン	Renesas RX62N クロック：96MHz		
CPU系使用電池	リポ (25×65×5)×2個 公称電圧：7.4V メーカー：ハイペリオン		
モータ系使用電池	リポ (25×65×5)×2個 公称電圧：7.4V メーカー：ハイペリオン		
走行用モータ	D.C.モータ 2個 メーカー：マクソン		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線	6個	メーカー：東芝
	CCD	1個	メーカー：
	その他	1個	メーカー：
動輪	2個	直径 25mm	幅 7mm
補助輪	1個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D120mm W77mm H25mm 200g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	タッチパネルと痛車機能を標準搭載しています。		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット A-12			
ロボット名	ぷーちん号 2011.1 (プーチンゴウニセンジュウイチテンイチ)			
参加者名	鱒渕祥司			
所属	兄貴と愉快的な仲間たち			
記録	00:09.789 2位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	00:09.789	R		

ロボット名の由来	2011年のぷーちん号に0.1プラス。		
メカ系製作	鱒渕祥司 2ヶ月		
電気系製作	鱒渕祥司 2ヶ月		
ソフト制作	鱒渕祥司 5ヶ月		
使用マイコン	- STMicroelectronics STM32F103RET クロック：64MHz		
CPU系使用電池	Li-po 70mAh 公称電圧：3.7V メーカー：Hyperion		
モータ系使用電池	上記と共通 上記と共通 公称電圧：上記と共通 V メーカー：上記と共通		
走行用モータ	D.C.モータ 2個 メーカー：DIDEL		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線 4個	メーカー：東芝	
	CCD 1個	メーカー：	
	その他 1個	メーカー：	
動輪	2個	直径 25mm	幅 8mm
補助輪	1個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D110mm W70mm H25mm 18.5g		
開発ツール	GCC		
探索アルゴリズム	足立法		
PR	<p>昨年のマウスはセンサのトラブルばかりでしたので、今年は実績の有る定番センサに交換しました。</p> <p>センサの径が3mmから5mmになったのに伴い重量が1g位アップしてしまいました。残念。今年も旗無いです。毎度見難くてごめんなさい。</p>		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット A-13			
ロボット名	W2000 p remium (ダブリューニセンプレミアム)			
参加者名	小堀周平			
所属	ロボメカ工房 OB			
記録	リタイア			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R		

ロボット名の由来	某 OS			
メカ系製作	小堀周平 3日			
電気系製作	小堀周平 1週間			
ソフト制作	小堀周平 2年			
使用マイコン	- presented by brave STM32F103CB クロック：64MHz			
CPU系使用電池	リチウムポリマー 240mAh 公称電圧：7.4V メーカー：Tahmazo			
モータ系使用電池	リチウムポリマー 240mAh 公称電圧：7.4V メーカー：Tahmazo			
走行用モータ	D.C.モータ 2個 メーカー：ファールハーバー			
走行以外のモータ	無 0個			
センサ	赤外線	個	メーカー：	
	CCD	個	メーカー：	
	その他	4個	メーカー：東芝	
動輪	2個	直径 24mm	幅 8mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D86mm W100mm H24.3mm 120g			
開発ツール	その他の開発ソフト Atollic trueSTUDIO			
探索アルゴリズム	足立法			
P R	ユニバーサル基板 1枚で作ってみました。 ユニバーサル基板で組まれたマウスは何台もありましたが、ユニバーサル基板 1枚で組まれたマウスはなかったように思ったので作ってみました。			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット A-14			
ロボット名	δ eep Layer (ディープ レイヤー)			
参加者名	長谷川 信			
所属	電通大のアニキと愉快的仲間達			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
K				

ロボット名の由来	基板以外に、ブローヤスカートなどが層状に重なっているから			
メカ系製作	長谷川信 1年			
電気系製作	長谷川信 1年			
ソフト制作	長谷川信 1年			
使用マイコン	Renesas SH-Tiny 7125 クロック：40MHz			
CPU系使用電池	Li-Po 2セル 公称電圧：7.4VV メーカー：Fullriver			
モータ系使用電池	Li-Po 2セル 公称電圧：7.4VV メーカー：Fullriver			
走行用モータ	D.C.モータ 2個 メーカー：ファールハーバー			
走行以外のモータ	無 0個			
センサ	赤外線	4個	メーカー：TOSHIBA	
	CCD	個	メーカー：	
	その他	個	メーカー：	
動輪	2個	直径 25mm	幅 8mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D98mm W73mm H25mm 88g			
開発ツール	RENESAS 開発ソフト			
探索アルゴリズム	足立法			
P R	板マウスとしてはベーシックな2輪構造のマウスだが、底部には圧電マイクロブローを使った吸引機構を搭載しており、最短走行時にスイッチ操作で吸引走行ができる。ようやく斜め走行もできるようになり、賢く速く走れるように少しずつ改良を重ねています			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット A-15			
ロボット名	イブシロン (イブシロン)			
参加者名	長谷川 信			
所属	電通大のアニキと愉快的仲間達			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
K				

ロボット名の由来	プロジェクトコードの名前		
メカ系製作	長谷川信 1ヶ月		
電気系製作	長谷川信 1日		
ソフト制作	長谷川信 1日		
使用マイコン	Renesas SH-Tiny 7125 クロック：40MHz		
CPU系使用電池	Li-Po 2セル 公称電圧：7.4VV メーカー：Fullriver		
モータ系使用電池	Li-Po 2セル 公称電圧：7.4VV メーカー：Fullriver		
走行用モータ	D.C.モータ 2個 メーカー：ファールハーバー		
走行以外のモータ	ステアリング その他 1個		
センサ	赤外線 4個	メーカー：TOSHIBA	
	CCD 1個	メーカー：	
	その他 1個	メーカー：	
動輪	2個	直径 20mm	幅 10mm
補助輪	1個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D88mm W78mm H21mm 88g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	<p>小型リニアサーボを用いて、ステアリングとセンサユニットを稼働させる機構を搭載している。これにより、直線走行とターン走行時に別々の形態で走行することができる。完成したばかりなので、まだ動きは良くない</p>		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット B-01			
ロボット名	TYU 三郎 (チュウザブロウ)			
参加者名	小川 靖夫			
所属	エフテック			
記録	リタイア			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R		

ロボット名の由来	3 台めに作ったマウス		
メカ系製作	小川 数週間		
電気系製作	小川 数週間		
ソフト制作	小川 数年		
使用マイコン	Renesas H8/3048F クロック：19.66MHz		
CPU 系使用電池	Ni-MH Ni-MH 公称電圧：14.4V メーカー：オーム電機		
モータ系使用電池	Ni-MH Ni-MH 公称電圧：14.4V メーカー：オーム電機		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：シナノケンシ		
走行以外のモータ	無 0 個		
センサ	赤外線	4 個	メーカー：東芝
	CCD	個	メーカー：
	その他	個	メーカー：
動輪	2 個	直径 51mm	幅 5mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D130mm W85mm H95mm 720g		
開発ツール	秋月開発ソフト		
探索アルゴリズム	求心法		
PR	古いこと		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット B-02			
ロボット名	Hawk（ホーク）			
参加者名	山本 充俊			
所属	東京理科大学 Mice			
記録	リタイア			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R		

ロボット名の由来	鷹のように速く走ってほしいと思ったから。			
メカ系製作	山本 充俊 2か月			
電気系製作	山本 充俊 2か月			
ソフト制作	山本 充俊 6か月			
使用マイコン	Renesas SH-7125 クロック：25MHz			
CPU系使用電池	Lipo 2S 公称電圧：7.4V メーカー：Nine Eagles			
モータ系使用電池	Lipo 2S 公称電圧：7.4V メーカー：Nine Eagle			
走行用モータ	D.C.モータ 2個 メーカー：DIDEL			
走行以外のモータ	RCサーボモータ 0個			
センサ	赤外線	個	メーカー：	
	CCD	個	メーカー：	
	その他	4個	メーカー：TPS601A	
動輪	2個	直径 24mm	幅 10mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D100mm W74mm H24mm 85g			
開発ツール	RENESAS 開発ソフト			
探索アルゴリズム	求心法			
PR	とにかく見た目にこだわりました。（こだわりすぎて重くなってしまいましたが。）走ってくれば良いと思います。			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット B-03			
ロボット名	百籥（モモカガリ）			
参加者名	須田龍太郎			
所属	芝浦工業大学 SRDC			
記録	リタイア			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R		

ロボット名の由来	稲妻のように早く走ってほしいので、別名であるこの名前にしました。		
メカ系製作	須田龍太郎 1 週間		
電気系製作	須田龍太郎 4 か月		
ソフト制作	須田龍太郎 2 週間		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：48MHz		
CPU 系使用電池	LiPo 3S 公称電圧：11.1V メーカー：Tahmazo		
モータ系使用電池	LiPo 2S 公称電圧：7.4V メーカー：Hyperion		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：オリエンタルモータ		
走行以外のモータ	無 0 個		
センサ	赤外線	4 個	メーカー：東芝
	CCD	個	メーカー：
	その他	個	メーカー：
動輪	2 個	直径 34mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D90mm W85mm H90mm 490g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	求心法		
P R	<p>今年のコンセプトは「安定した走り」で作りました。そのため、普段モータを両面テープで固定しているのですが、シャーシに圧入できるように段付き加工をしました。また、回路面ではモータのノイズをカットするため、フォトカプラを用いました。</p>		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット B-04			
ロボット名	Fraud（フロード）			
参加者名	古川 大貴			
所属	東京理科大学 Mice			
記録	00:15.178 7位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:15.755	00:15.211	00:15.178		

ロボット名の由来	去年と同じ機体とは思えない速さだから。		
メカ系製作	古川 大貴 半年		
電気系製作	古川 大貴 半年		
ソフト制作	古川 大貴 半年		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：25MHz		
CPU系使用電池	LiPo 800mAh 公称電圧：11.1V メーカー：lightmax		
モータ系使用電池	LiPo 800mAh 公称電圧：11.1V メーカー：lightmax		
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：日本電産サーボ株式会社		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線	4個	メーカー：東芝
	CCD	1個	メーカー：
	その他	1個	メーカー：
動輪	2個	直径 48mm	幅 8mm
補助輪	1個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D126mm W74mm H65mm 436g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
PR	斜めに走り抜けるのがカッコイイです。		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット B-05			
ロボット名	あやめ (アヤメ)			
参加者名	齊藤直樹			
所属	芝浦工業大学 SRDC			
記録	リタイア			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R		

ロボット名の由来	好きなキャラクターから		
メカ系製作	齊藤直樹 1ヶ月		
電気系製作	齊藤直樹 3ヶ月		
ソフト制作	齊藤直樹 1ヶ月		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：50MHz		
CPU系使用電池	ニッケル水素電池 12セル 公称電圧：14.4V メーカー：panasonic		
モータ系使用電池	ニッケル水素電池 12セル 公称電圧：14.4V メーカー：panasonic		
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：オリエンタルモーター		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線	6個	メーカー：TAOS
	CCD	個	メーカー：
	その他	個	メーカー：
動輪	2個	直径 49mm	幅 6mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D95mm W90mm H110mm 855g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	右手法		
P R	<p>旋回半径を短くするため機体の縦幅を削りました。そうするとバッテリーパックを搭載する場所がなかったのでモータの上に設置しました。これのおかげで機体が高いのが特徴的になりました。</p>		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット B-06			
ロボット名	三角三 (さんかくさん)			
参加者名	中瀬 優			
所属	東京理科大学 Mice			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
K				

ロボット名の由来	外形が三角形なマウスです。		
メカ系製作	中瀬優 一週間		
電気系製作	中瀬優 一ヶ月		
ソフト制作	中瀬優 一週間		
使用マイコン	Renesas RX62T クロック：100MHz		
CPU 系使用電池	Lipo 2S100mAh 公称電圧：7.4V メーカー：ZIPPY		
モータ系使用電池	Lipo 2S100mAh 公称電圧：7.4V メーカー：ZIPPY		
走行用モータ	D.C.モータ 2個 メーカー：並木		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線 4個	メーカー：fairchildQSD124	
	CCD 1個	メーカー：	
	その他 1個	メーカー：	
動輪	2個	直径 24mm	幅 8mm
補助輪	1個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D78mm W74mm H30mm 50 予定 g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト HEW		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	三角形型のマイクロマウスです。初めてプリント基板を用いて回路を作りました。		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット B-07			
ロボット名	人生犠牲フライ（ジンセイギセイフライ）			
参加者名	鈴木誠太郎			
所属	芝浦工業大学SRDC			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
K				

ロボット名の由来	大会に間に合わなかったの。		
メカ系製作	鈴木誠太郎 一か月間		
電気系製作	鈴木誠太郎 六か月間		
ソフト制作	鈴木誠太郎 一週間		
使用マイコン	Renesas H8/3694F クロック：20MHz		
CPU系使用電池	ニッケル水素 12セル 公称電圧：14.4V メーカー：sanyo		
モータ系使用電池	ニッケル水素 12セル 公称電圧：14.4V メーカー：sanyo		
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：オリエンタルモーター		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線	4個	メーカー：TOSHIBA
	CCD	個	メーカー：
	その他	個	メーカー：
動輪	2個	直径 54mm	幅 80mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D100mm W75mm H52mm 1000g		
開発ツール	Best Technology 開発ソフト		
探索アルゴリズム	求心法		
P R	マザーボードにモータードライバ等全部いったい型でう。		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット B-08			
ロボット名	kuppaSP (クッパエスピー)			
参加者名	高橋良太			
所属	東京理科大学 Mice			
記録	00:11.555 4位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:12.962	00:11.555	00:12.387		

ロボット名の由来	某ゲームより		
メカ系製作	高橋良太 1週間		
電気系製作	高橋良太 2か月		
ソフト制作	高橋良太 4か月		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：50MHz		
CPU系使用電池	Lipo 不定形 公称電圧：22.5V メーカー：Zippy		
モータ系使用電池	Lipo 不定形 公称電圧：22.5V メーカー：Zippy		
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：日本サーボ		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線	8個	メーカー：東芝
	CCD	個	メーカー：
	その他	個	メーカー：
動輪	2個	直径 50mm	幅 5mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D1350mm W920mm H60mm 650g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
PR	見た目の通り走りは粗いです。早く後輩に倒してもらいたいです。		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット B-09			
ロボット名	木木 (キキ)			
参加者名	林秀紀			
所属	芝浦工業大学 SRDC			
記録	00:35.776 14 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:36.357	00:35.776	R		

ロボット名の由来	苗字を分解してみました		
メカ系製作	林秀紀 6 か月		
電気系製作	林秀紀 6 か月		
ソフト制作	林秀紀 1 週間		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック : 50MHz		
CPU 系使用電池	ニッケル水素 単 4 公称電圧 : 14.4V メーカー : BetterPower		
モータ系使用電池	ニッケル水素 単 4 公称電圧 : 14., 4V メーカー : BetterPowe		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー : オリエンタルモーター		
走行以外のモータ	無 0 個		
センサ	赤外線	個	メーカー :
	CCD	個	メーカー :
	その他	4 個	メーカー : 東芝
動輪	2 個	直径 48mm	幅 5mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D95mm W90mm H85mm 800g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	求心法		
P R	バッテリーの置き場所に困って、全面的に出てきてしまいました。。。		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット B-10			
ロボット名	ブルース (ブルース)			
参加者名	平松直人			
所属	東京理科大学 Mice			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
K				

ロボット名の由来	青いから		
メカ系製作	平松直人 3日		
電気系製作	平松直人 2週間		
ソフト制作	平松直人 7日		
使用マイコン	Renesas sh7125 クロック：12.5MHz		
CPU系使用電池	Rhino 50-30-20 公称電圧：11.1V メーカー：zippy		
モータ系使用電池	Rhino 50-30-0 公称電圧：11.1V メーカー：zippy		
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線 4個	メーカー：Osram Opto semiconductors	
	CCD 1個	メーカー：	
	その他 1個	メーカー：	
動輪	2個	直径 46mm	幅 5mm
補助輪	1個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D126mm W74mm H55mm 469g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	求心法		
P R	ステッパーには速くするために色々と試行錯誤しました。		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット B-11			
ロボット名	Mono (モノ)			
参加者名	竹本裕太			
所属	三菱電機			
記録	00:13.003 6位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:13.003	R	R		

ロボット名の由来	一つ目なので			
メカ系製作	竹本裕太 3ヶ月			
電気系製作	竹本裕太 3ヶ月			
ソフト制作	竹本裕太 3ヶ月			
使用マイコン	Renesas RX62TWS クロック：96MHz			
CPU系使用電池	Lipo 70mA 公称電圧：7.4V メーカー：Zippy			
モータ系使用電池	Lipo 70mA 公称電圧：7.4V メーカー：Zippy			
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：不明			
走行以外のモータ	無 0個			
センサ	赤外線	4個	メーカー：TOSHIBA	
	CCD	1個	メーカー：	
	その他	1個	メーカー：アナデバ	
動輪	4個	直径 12mm	幅 3.5mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D63mm W42mm H13mm 29.7g			
開発ツール	RENESAS 開発ソフト			
探索アルゴリズム	その他 独自アルゴリズム			
PR	世にも珍しいハーフマウスのステッパーです。 4輪だったりします。			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット B-12			
ロボット名	Root (ルート)			
参加者名	青木 郁弥			
所属	東京工芸大学からくり工房			
記録	リタイア			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R		

ロボット名の由来	道のルートと数学のルートをかけた		
メカ系製作	青木 郁弥 2ヶ月		
電気系製作	青木 郁弥 1ヶ月		
ソフト制作	青木 郁弥 2ヶ月		
使用マイコン	Renesas H8/3664 クロック：16MHz		
CPU系使用電池	Li-po 34×65×14 公称電圧：11.1V メーカー：サンダーパワー		
モータ系使用電池	Li-po 34×65×14 公称電圧：11.1V メーカー：サンダーパワー		
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：日本サーボ		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線 個	メーカー：	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 4個	メーカー：自作	
動輪	2個	直径 46.6mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D73.9mm W113.15mm H80.5mm 337g		
開発ツール	GCC		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	森永さんのベーシックマウスを元に作ったマウスでそんなに特徴はないかもしれませんが、私のできる限りの力をつぎ込んだマウスです。		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット B-13			
ロボット名	さくらねずみ 5 (サクラネズミ ゴ)			
参加者名	佐倉 俊祐			
所属	東京理科大学 Mice			
記録	00:07.290 1位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	00:07.290	R		

ロボット名の由来	自分の名前から		
メカ系製作	佐倉 俊祐 1週間		
電気系製作	佐倉 俊祐 1週間		
ソフト制作	佐倉 俊祐 1年間		
使用マイコン	Renesas RX62T クロック：96MHz		
CPU系使用電池	LiPo 100mAh 公称電圧：7.4V メーカー：Hyperion		
モータ系使用電池	LiPo 100mAh 公称電圧：7.4V メーカー：Hyperion		
走行用モータ	D.C.モータ 2個 メーカー：Faulhaber		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線	4個	メーカー：OSRAM + Toshiba
	CCD	1個	メーカー：
	その他	3個	メーカー：Analogdevices
動輪	2個	直径 22mm	幅 8.5mm
補助輪	1個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D100mm W75mm H22mm 80gg		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	その他 なし		
P R	去年のままの機体です。		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット B-14			
ロボット名	MF2012DC1 (マイクロファイター)			
参加者名	森永 英一郎			
所属	個人			
記録	00:10.826 3位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:10.826	R	R		

ロボット名の由来	特になし			
メカ系製作	森永 1年			
電気系製作	森永 1年			
ソフト制作	森永 1年			
使用マイコン	- STM32 STM32 クロック：64MHz			
CPU系使用電池	りぼ 2セル 公称電圧：7.4VV メーカー：不明			
モータ系使用電池	りぼ 2セル 公称電圧：7.4VV メーカー：不明			
走行用モータ	D.C.モータ 2個 メーカー：不明			
走行以外のモータ	無 0個			
センサ	赤外線	4個	メーカー：不明	
	CCD	個	メーカー：不明	
	その他	個	メーカー：不明	
動輪	2個	直径 24mm	幅 10mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D98mm W68mm H24mm 100g			
開発ツール	GCC			
探索アルゴリズム	足立法			
PR	特になし			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット B-15			
ロボット名	MF2012DCW (マイクロファイター ニイマルイチニイ ディシーダブリュー)			
参加者名	森永 英一郎			
所属	個人			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
K				

ロボット名の由来	
メカ系製作	
電気系製作	
ソフト制作	
使用マイコン	未登録 クロック：Hz
CPU系使用電池	公称電圧：V メーカー：
モータ系使用電池	公称電圧：V メーカー：
走行用モータ	未登録 0個 メーカー：
走行以外のモータ	無 0個
センサ	赤外線 個 メーカー： CCD 個 メーカー： その他 個 メーカー：
動輪	0個 直径 mm 幅 mm
補助輪	個 直径 mm 幅 mm
サイズ	Dmm Wmm Hmm g
開発ツール	その他の開発ソフト
探索アルゴリズム	未登録
PR	

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット B-16			
ロボット名	MF2012DC (マイクロファイター ニイマルイチニイ ディシー)			
参加者名	森永 英一郎			
所属	個人			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
K				

ロボット名の由来	
メカ系製作	
電気系製作	
ソフト制作	
使用マイコン	未登録 クロック：Hz
CPU系使用電池	公称電圧：V メーカー：
モータ系使用電池	公称電圧：V メーカー：
走行用モータ	未登録 0個 メーカー：
走行以外のモータ	無 0個
センサ	赤外線 個 メーカー： CCD 個 メーカー： その他 個 メーカー：
動輪	0個 直径 mm 幅 mm
補助輪	個 直径 mm 幅 mm
サイズ	Dmm Wmm Hmm g
開発ツール	その他の開発ソフト
探索アルゴリズム	未登録
PR	

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	クォーターマウス B-01			
ロボット名	百籥（モモカガリ）			
参加者名	須田龍太郎			
所属	芝浦工業大学 SRDC			
記録	リタイア			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R	R	R

ロボット名の由来	稲妻のように早く走ってほしいので、別名であるこの名前にしました。		
メカ系製作	須田龍太郎 1週間		
電気系製作	須田龍太郎 4か月		
ソフト制作	須田龍太郎 2週間		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：48MHz		
CPU系使用電池	LiPo 3S 公称電圧：11.1V メーカー：Tahmazo		
モータ系使用電池	LiPo 2S 公称電圧：7.4V メーカー：Hyperion		
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：オリエンタルモータ		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線 4個	メーカー：東芝	
	CCD 1個	メーカー：	
	その他 1個	メーカー：	
動輪	2個	直径 34mm	幅 8mm
補助輪	1個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D90mm W85mm H90mm 490g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	求心法		
P R	<p>今年のコンセプトは「安定した走り」で作りました。そのため、普段モータを両面テープで固定しているのですが、シャーシに圧入できるように段付き加工をしました。また、回路面ではモータのノイズをカットするため、フォトカプラを用いました。</p>		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	クォーターマウス B-02			
ロボット名	あやめ (アヤメ)			
参加者名	齊藤直樹			
所属	芝浦工業大学 SRDC			
記録	リタイア			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R	R	R

ロボット名の由来	好きなキャラクターから		
メカ系製作	齊藤直樹 1ヶ月		
電気系製作	齊藤直樹 3ヶ月		
ソフト制作	齊藤直樹 1ヶ月		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：50MHz		
CPU系使用電池	ニッケル水素電池 12セル 公称電圧：14.4V メーカー：panasonic		
モータ系使用電池	ニッケル水素電池 12セル 公称電圧：14.4V メーカー：panasonic		
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：オリエンタルモーター		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線	6個	メーカー：TAOS
	CCD	個	メーカー：
	その他	個	メーカー：
動輪	2個	直径 49mm	幅 6mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D95mm W90mm H110mm 855g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	右手法		
P R	<p>旋回半径を短くするため機体の縦幅を削りました。そうするとバッテリーパックを搭載する場所がなかったのでモータの上に設置しました。これのおかげで機体が高いのが特徴的になりました。</p>		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	クォーターマウス B-03			
ロボット名	JAMIS (ジェイミス)			
参加者名	辻本朋也			
所属	芝浦工業大学 SRDC			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
K				

ロボット名の由来	
メカ系製作	
電気系製作	
ソフト制作	
使用マイコン	未登録 クロック：Hz
CPU 系使用電池	公称電圧：V メーカー：
モータ系使用電池	公称電圧：V メーカー：
走行用モータ	未登録 0 個 メーカー：
走行以外のモータ	無 0 個
センサ	赤外線 個 メーカー： CCD 個 メーカー： その他 個 メーカー：
動輪	0 個 直径 mm 幅 mm
補助輪	個 直径 mm 幅 mm
サイズ	Dmm Wmm Hmm g
開発ツール	その他の開発ソフト
探索アルゴリズム	未登録
PR	

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	クォーターマウス B-04			
ロボット名	はらしまウス（ハラシマウス）			
参加者名	原嶋 広和			
所属	芝浦工業大学 SRDC			
記録	リタイア			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R	R	R

ロボット名の由来	某有名なマウスより		
メカ系製作	原嶋広和 1 か月		
電気系製作	原嶋広和 5 か月		
ソフト制作	原嶋広和 2 か月		
使用マイコン	Renesas H8/3694F クロック：20MHz		
CPU 系使用電池	better power 22*48*50 公称電圧：9.6V メーカー：海外メーカー		
モータ系使用電池	better power 22*48*50 公称電圧：9.6V メーカー：海外メーカー		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本サーボ		
走行以外のモータ	無 0 個		
センサ	赤外線	4 個	メーカー：東芝
	CCD	個	メーカー：
	その他	個	メーカー：
動輪	2 個	直径 44mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D120mm W105mm H65mm 520g		
開発ツール	Best Technology 開発ソフト		
探索アルゴリズム	求心法		
P R	<p>今年のカラーは"黒"で統一しました。 できるだけ黒色にぬれるところは油性マジックで黒にしました。 できればこの子の名前は"くろまめ"にしたかったのですが周りからの"はらしまウス"の音が大きかったのでこの名前にしました。 機体のスペックとしては、センサ 4 つ、ステッピングモータ 2 つ、昇圧回路搭載のいたってシンプルなマウスとなっております。 昇圧回路が少し不安要素ではありますが頑張ります。</p>		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	クォーターマウス B-05			
ロボット名	人生犠牲フライ（ジンセイギセイフライ）			
参加者名	鈴木誠太郎			
所属	芝浦工業大学SRDC			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
K				

ロボット名の由来	大会に間に合わなかったのです。		
メカ系製作	鈴木誠太郎 1 週間		
電気系製作	鈴木誠太郎 六か月間		
ソフト制作	鈴木誠太郎 一週間		
使用マイコン	Renesas H8/3694F クロック：20MHz		
CPU 系使用電池	N;H 12 セル 公称電圧：14.4V メーカー：sanyo		
モータ系使用電池	N;H 12 セル 公称電圧：14.4V メーカー：sanyo		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：オリエンタルモーター		
走行以外のモータ	無 0 個		
センサ	赤外線 4 個	メーカー：TOSHIBA	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 個	メーカー：	
動輪	2 個	直径 54mm	幅 80mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D100mm W75mm H52mm 1000g		
開発ツール	Best Technology 開発ソフト		
探索アルゴリズム	求心法		
P R	大会に間に合わなかったんです。		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	クォーターマウス B-06			
ロボット名	部隊マウス『でりかつと』（ブタイマウスデリカット）			
参加者名	湯口 彰重			
所属	電気通信大学ロボメカ工房			
記録	01:02.296 ジュニアマウス			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	01:02.296	R	R

ロボット名の由来	代表である保坂氏のマウス名から取りました。		
メカ系製作	保坂健人、湯口彰重 1ヶ月		
電気系製作	保坂健人 3ヶ月		
ソフト制作	園部雄万 3ヶ月		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：50MHz		
CPU系使用電池	LiPo 650mAh 公称電圧：14.8V メーカー：ROBIN		
モータ系使用電池	LiPo 650mAh 公称電圧：14.8V メーカー：ROBIN		
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：シナノケンシ		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線 2個	メーカー：東芝	
	CCD 1個	メーカー：	
	その他 1個	メーカー：	
動輪	2個	直径 51mm	幅 8mm
補助輪	1個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D150mm W85mm H83mm ?g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	電気通信大学ロボメカ工房マウス部隊としてのデモや展示等の広報目的で作られたマウスです。		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	クォーターマウス B-07			
ロボット名	-L◎ Zi_Nex (エルジネクス)			
参加者名	茂呂彰			
所属	電気通信大学ロボメカ工房			
記録	00:47.463 ジュニアマウス			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:47.591	R	00:47.463	R	00:47.534

ロボット名の由来	横から見ると L 字になっているから			
メカ系製作	茂彰 1 年			
電気系製作	茂呂彰 1 年			
ソフト制作	茂呂彰 1 年			
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：50MHz			
CPU 系使用電池	リチウムポリマー 850mAh 公称電圧：22.2V メーカー：HYPERION			
モータ系使用電池	リチウムポリマー 850mAh 公称電圧：22.2V メーカー：HYPERION			
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本サーボ			
走行以外のモータ	無 0 個			
センサ	赤外線	個	メーカー：	
	CCD	個	メーカー：	
	その他	4 個	メーカー：OptoSupply	
動輪	2 個	直径 44mm	幅 8mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D125mm W120mm H110mm 560g			
開発ツール	RENESAS 開発ソフト			
探索アルゴリズム	求心法			
P R	<p>昨年度作製したマウスです。はじめて作った機体ですが、他の人と同じような形状だと個人的に面白くないので、ステッパマウスですが 1 枚の基板にモータドライバ、CPU、センサー類全てを載せてみました。結果、横から見ると L 字型のマウスに成りました。それが名前の由来です。経験と知識不足、ジャンク品のステッピングモーター(¥¥400/個)の影響であまり出来栄えがよくありません。直線優先で探索してくれると思いますが、デバック期間があまり取れていないのでどこまで動けるか不安です。しかし、マイコンやモーター制御等様々なことが学べたのできつと頑張ってくれると思います。</p>			

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	クォーターマウス B-08			
ロボット名	木の葉 (コハ)			
参加者名	安齋 秀香			
所属	個人			
記録	01:55.713 ジュニアマウス			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
01:55.771	01:55.713	R		

ロボット名の由来	
メカ系製作	
電気系製作	
ソフト制作	
使用マイコン	未登録 クロック : Hz
CPU 系使用電池	公称電圧 : V メーカー :
モータ系使用電池	公称電圧 : V メーカー :
走行用モータ	未登録 0 個 メーカー :
走行以外のモータ	無 0 個
センサ	赤外線 個 メーカー : CCD 個 メーカー : その他 個 メーカー :
動輪	0 個 直径 mm 幅 mm
補助輪	個 直径 mm 幅 mm
サイズ	Dmm Wmm Hmm g
開発ツール	その他の開発ソフト
探索アルゴリズム	未登録
PR	

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	クォーターマウス B-09			
ロボット名	Gemini (ジェミニ)			
参加者名	鷺尾信幸			
所属	芝浦工業大学 SRDC			
記録	リタイア			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R	R	R

ロボット名の由来	星座の名前から適当に		
メカ系製作	鷺尾 1ヶ月		
電気系製作	鷺尾 1ヶ月		
ソフト制作	鷺尾 1ヶ月		
使用マイコン	Renesas SH-7125 クロック：48MHz		
CPU系使用電池	LiPo 3セル 800mAh 公称電圧：11.1V メーカー：DLG		
モータ系使用電池	LiPo 3セル 800mAh 公称電圧：11.1V メーカー：DLG		
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：Orientalmotor		
走行以外のモータ	無 0個		
センサ	赤外線	個	メーカー：
	CCD	個	メーカー：
	その他	4個	メーカー：TOSHIBA
動輪	2個	直径 50mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D100mm W95mm H110mm 740g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	左手法		
P R	部の他の人よりセンサを小型化することに成功？		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	クォーターマウス B-10			
ロボット名	HAL 部垂号 (ハルヘタレゴウ)			
参加者名	松尾 遥			
所属	法政大学電気研究会			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
K				

ロボット名の由来	製作者の名前と性格から		
メカ系製作	松尾 遥 半年		
電気系製作	松尾 遥 半年		
ソフト制作	松尾 遥 半年		
使用マイコン	Renesas H8-3052 クロック：25MHz		
CPU 系使用電池	リチウムポリマー 50×30×10 公称電圧：11.1V メーカー：サンダーパワー		
モータ系使用電池	リチウムポリマー 50×30×10 公称電圧：11.1V メーカー：サンダーパワー		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本サーボ		
走行以外のモータ	無 0 個		
センサ	赤外線	4 個	メーカー：東芝
	CCD	個	メーカー：
	その他	個	メーカー：
動輪	2 個	直径 50mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D110mm W72mm H85mm 500g		
開発ツール	GCC		
探索アルゴリズム	足立法		
PR	汚いハンダで汚い配線によってできたマウスです。出来栄は最悪ですが込めた気持ちは最良なはずです。		

※申し込み時点でのデータです

第 30 回マイクロマウス東日本地区大会（2012）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	クォーターマウス B-11			
ロボット名	木木 (キキ)			
参加者名	林秀紀			
所属	芝浦工業大学 SRDC			
記録	リタイア			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R	R	

ロボット名の由来	苗字を分解してみました			
メカ系製作	林秀紀 6か月			
電気系製作	林秀紀 6か月			
ソフト制作	林秀紀 1週間			
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：50MHz			
CPU系使用電池	ニッケル水素 単4×12セル 公称電圧：14.4V メーカー：BetterPower			
モータ系使用電池	ニッケル水素 4×12セル 公称電圧：14.4V メーカー：BetterPowe			
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：			
走行以外のモータ	無 0個			
センサ	赤外線	個	メーカー：	
	CCD	個	メーカー：	
	その他	4個	メーカー：東芝	
動輪	2個	直径 48mm	幅 5mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D95mm W90mm H85mm 800g			
開発ツール	RENESAS 開発ソフト			
探索アルゴリズム	求心法			
P R	バッテリーの置き場所に困り、前面に出てきてしまいました			

※申し込み時点でのデータです