

# 第30回マイクロマウス北陸信越地区大会 競技結果

平成24年9月30日（日）  
会場 新潟県立自然科学館

主催 公益財団法人ニューテクノロジー振興財団マイクロマウス委員会北陸信越支部

共催 公益財団法人ニューテクノロジー振興財団  
新潟県立自然科学館

第30回マイクロマウス北陸信越地区大会 実施要項

- 1 主催 公益財団法人ニューテクノロジー振興財団マイクロマウス委員会北陸信越支部
- 2 共催 公益財団法人ニューテクノロジー振興財団  
新潟県立自然科学館
- 3 期日 平成24年9月30日(日)
- 4 場所 新潟県立自然科学館 エントランスホール  
新潟市中央区女池南 3-1-1  
<http://www.sciencemuseum.jp/niigata/>  
Tel : 025-283-3331
- 5 日程  
10:10~10:30 受付、走行順抽選  
10:30~ 開会式  
ロボットレース競技  
マイクロマウスクラシック競技  
マイクロマウス(ハーフサイズ)競技  
~16:30 表彰・閉会式
- 6 競技内容
  - マイクロマウス クラシック競技
  - マイクロマウス競技(ハーフサイズ)
  - ロボットレース競技

エントリー クラシック 11台(欠場1)、ハーフ 4台、ロボットレース 10台
- 7 協賛  
株式会社アールティ エフテック株式会社
- 8 大会実行委員  
大会委員長 三村 宣治 (公財)ニューテクノロジー振興財団マイクロマウス委員会北陸信越支部長  
新潟大学 教授  
大会副委員長 田代 泰典 (公財)ニューテクノロジー振興財団 常務理事 事務局長  
審査委員長 渡辺 諭 エフテック株式会社 代表取締役  
大会委員 (公財)ニューテクノロジー振興財団マイクロマウス委員会北陸信越支部会員  
小川 靖夫 エフテック株式会社  
谷内田 茂成 新潟コンピュータ専門学校 講師  
大会事務局 近田 梨絵 新潟県立自然科学館  
運営協力 新潟大学学生、福井大学からくり工房 Isys をはじめ参加者の皆様

福井、東京、大阪、愛知、宮城と遠方から大勢の方の参加、感謝致します。

文責 小川

## 競技成績表

## マイクロマウス競技

順位	ロボット名	氏名	グループ名	BEST	賞
1	Rayca 改	飯田一輝	からくり工房 A:Mac	00:09.050	優勝(シード権)
2	nsd6	西田和嗣	福井大学からくり工房 I.sys	00:10.880	第2位
3	SPD-3	谷内田茂成	新潟コンピュータ専門学校	00:10.960	第3位
4	TYU三郎・改	小川靖夫	エフテック	00:16.160	
5	ミツキラビット	久住隆司	ロボット・ファン.net	00:21.970	特別賞
6	SMZ	清水祐亮	福井大学からくり工房 I.sys	00:28.990	特別賞
7	TYU三郎	小川靖夫	エフテック	01:41.830	
	リヴァイアサン	塘明子	東京理科大学 Mice	リタイア	
	シロスケ	中瀬優	東京理科大学 Mice	リタイア	
	F0181	小川靖夫	エフテック	リタイア	
	びぎにんぐまうす	川上早苗	アールティ	棄権	

## マイクロマウス (ハーフサイズ) 競技

順位	ロボット名	氏名	グループ名	BEST	賞
1	Sahara Mouse 09M	菅原昌弥		00:33.430	優勝
2	東北マウス爽	菅原昌弥		00:36.270	準優勝
3	東北マウス樺	樋口幸太郎	ロボコンやっぺし	00:41.880	第3位
	チビシロスケ	中瀬優	東京理科大学 Mice	リタイア	

普及奨励賞：菅原昌弥

## ロボトレース競技

順位	ロボット名	氏名	グループ名	BEST	賞
1	SunWorks VI	谷内田茂成	新潟コンピュータ専門学校	00:16.870	優勝
2	HASH	丸山範和	新潟コンピュータ専門学校	00:17.980	準優勝
3	FRANK	津畑俊宏	新潟コンピュータ専門学校	00:18.360	第3位
4	Doop	矢部拓郎	新潟コンピュータ専門学校	00:19.120	
5	F0166	小川靖夫	エフテック	00:27.220	
	特命広報係カニレッド	佐藤寛紀	プロジェクトCANI③	リタイア	
	シュバイン	相馬稔	プロジェクトCANI①	リタイア	
	リフォーム	千賀敏弘	福井大学からくり工房 I.sys	リタイア	
	プリン	伊藤義宏	福井大学からくり工房 I.sys	リタイア	
	CANI	杉田春日	プロジェクトCANI②	リタイア	

特別賞：プロジェクトCANI

完走率 クラシック70% ハーフ75% トレース50%

※ハーフ競技は出走が10台に満たないためシード権なし  
トレースはシード制度なし

協賛賞品として、菅原さんにアルマイト加工券（アールティ）、優勝・準優勝・第3位（ハーフは優勝のみ）にコシヒカリ（エフテック）が進呈されました。

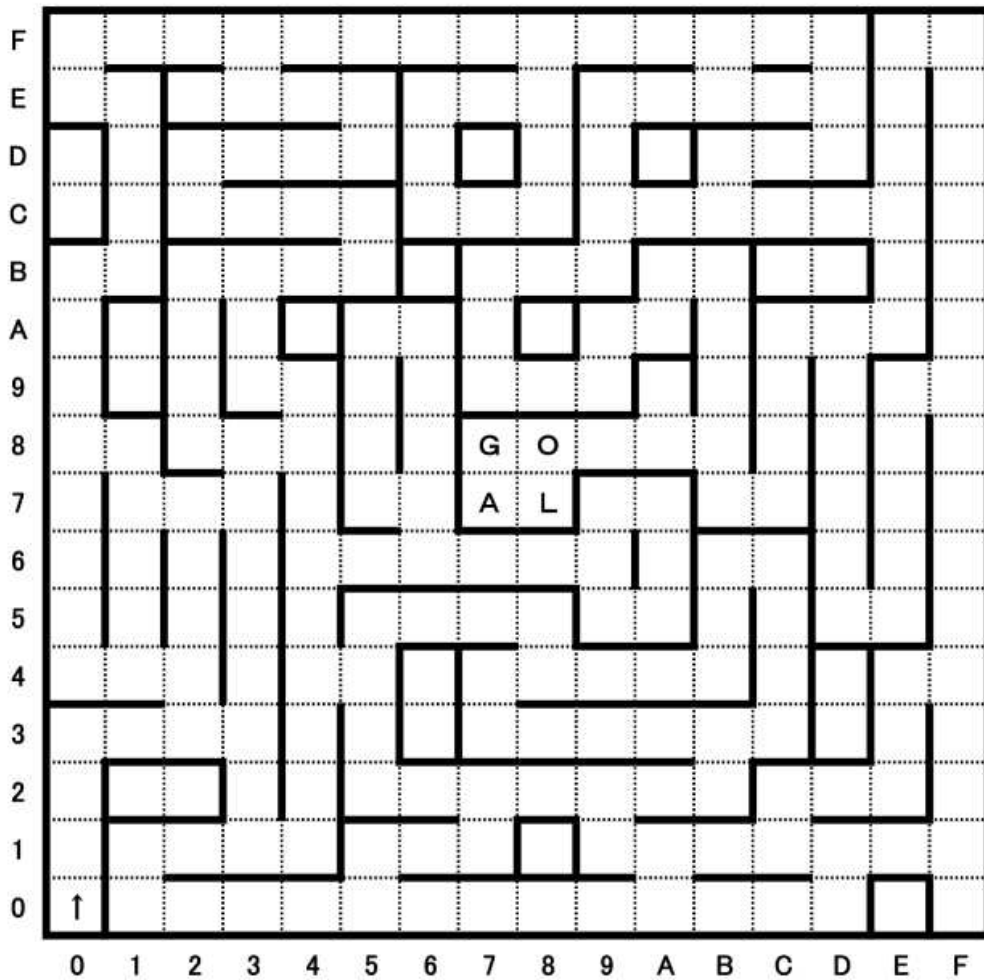
2012年9月30日(日)  
於：新潟県立自然科学館

# 第30回マイクロマウス北陸信越地区大会 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 54歩19折、南回り 54歩17折、56歩15折

2012年9月30日(日)  
於：新潟県立自然科学館

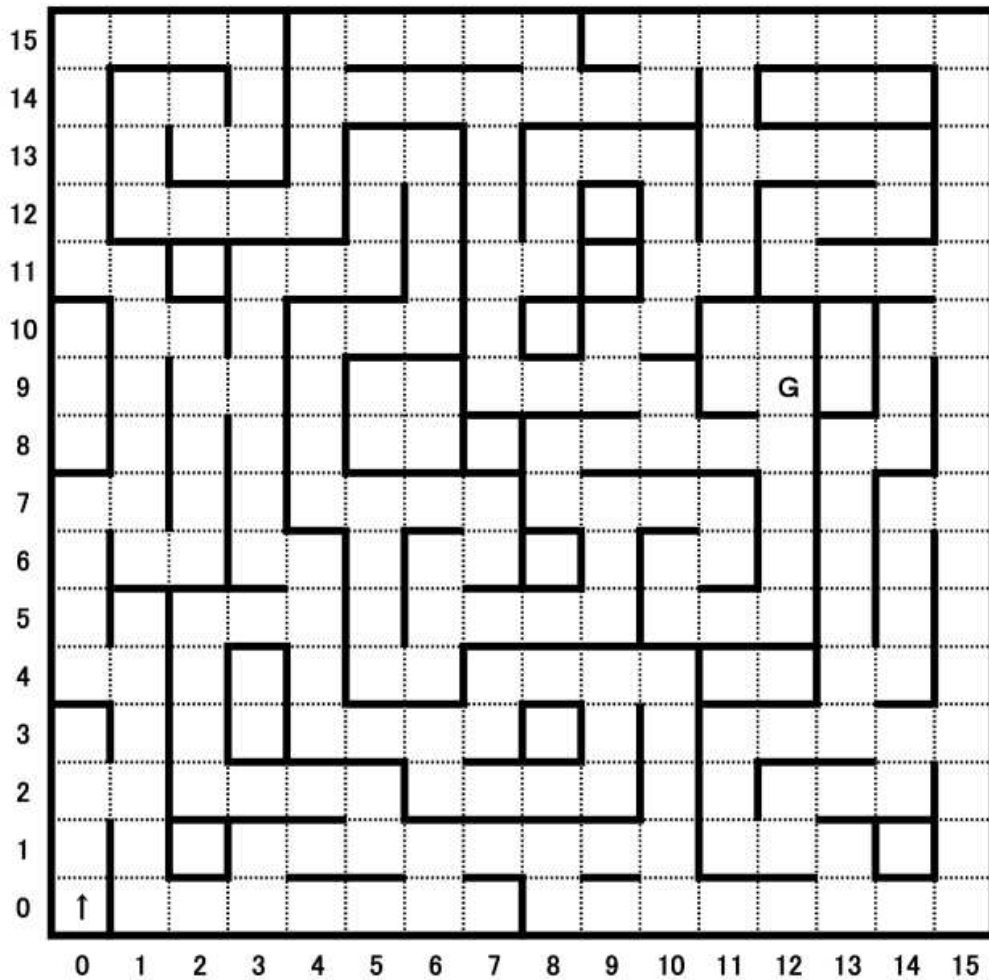
# 第30マイクロマウス北陸信越地区大会

## 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 \_\_\_\_\_



西回り 49歩 26折、南回り 53歩 16折

トレロボ競技コース  
(支部作成オリジナルコース)



会場風景

## 各ロボットの競技結果およびテクニカルデータ

これ以降のページに、各ロボットのトライアルごとのタイムおよび申し込み時点でのテクニカルデータを掲載します。

マウスのセンサに関しては全マウスが壁の側面を見て測距しており、赤色光、赤外線を利用した反射量を測定するセンサが半々くらいです。今回も CCD などを利用したマウスはありませんでした。また、ウイング型の上から壁を検知するスタイルはここ数年、全く見られなくなりました。

今回のマウスが搭載しているマイコンは、H8 や SH などルネサス系が中心でした。

昨年に比べ参加者は、マイクロマウスが減少、ロボットレースが増加となりました。

2011年 クラシック 19台、ハーフ 8台、ロボットレース 6台

2012年 クラシック 10台、ハーフ 4台、ロボットレース 10台

マイクロマウスクラシック競技の迷路の構成はここ数年の流れで従来の探索法に対する対策が取られており、従来の探索法ではゴールするまで U ターンすることが多く探索終了までに時間がかかるという結果でした。唯一、清水さんがスタート時以外は一切マウスに操作で触れることなくオートスタートを5回実現しましたが、残念ながら5回目はリタイア。5回ともゴールまで入って記録を残したマウスはありませんでした。

ロボットレースのロボットも1回目の走行でコースを記憶し、2回目以降加減速走行することが当たり前となってきています。また、今回は地元新潟から初参戦のグループもあり、ロボットに装飾を加えたり参加することを楽しむ様子がありました。

また、今回観客からゴール位置がわかるように壁の上部に黄色いシールを貼る試行をしました。



## マイクロマウス競技

順位	1 優勝・シード			
ロボット名	Rayca 改			
操作者	飯田一輝			
所属	からくり工房 A:Mac (愛知)			
出走	4			
ベストタイム	00:09.050			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
00:52.060	R	00:10.260	00:09.050	R

## テクニカルシート (※申し込み時点の資料です)

\*\*\*\*\* 以下のデータはスキャナにかけて実施報告書やWebなどで技術資料として公開します \*\*\*\*\*

## テクニカルデータ (1競技につき1枚記入してください)

ふりがな	れいかーかい
ロボット名	Rayca 改
ふりがな 参加者・製作者名	いいだ かずき 飯田 一輝 (グループ名: )
ロボットの寸法	D 65 mm×W 85 mm×H 25 mm 重量 75 g
バッテリーの種類・個数	LiPo ・ 2本 (公称電圧: 7.4 V)
モータの種類・個数	■DCモータ/□ステッピングモータ/□その他 ・ 台 モーター出力: 1.5 W モーターメーカー: マクソン
センサの種類・個数	■赤外線/□可視光 4個 その他(種類) 個 センサメーカー: 東芝セミコンダクタ
壁またはライン検出方法 および個数	■光の反射量をADして測距/□ON-OFF 2値化デジタルセンサ/ □その他 ( ) 個数: (□可視光 □赤外線)
車輪の個数・寸法	2個 φ 25mm 幅 8mm
プロセッサの種類 クロック速度	□H8/□H8S/■SH/□RX/□ARM系/□その他 (マイコンシリーズ名: SH7125) 48 MHz
ROM/RAM	128k B/ 8k B
プログラム言語	■C言語/□アセンブラ/□その他 ( )
マウス探索法	□求心法/■足立法/□左手法/□その他 ( )
トレロボコース記憶	□あり/□なし
開発ツール	□GDL/□GCC/■ルネサスコンパイラ (HEW等)/□秋月コンパイラ /□Eclipse(LPCpresso等)/□その他 ( )
今までの実績	2011年 全日本大会決勝進出
アピール	



## マイクロマウス競技

順位	2 準優勝			
ロボット名	nsd6			
操作者	西田和嗣			
所属	福井大学からくり工房 I.sys			
出走	5			
ベストタイム	00:10.880			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
00:51.200	R	R	00:10.880	R

テクニカルシート (※申し込み時点の資料です)

\*\*\*\*\* 以下のデータはスキャナにかけて実施報告書やWebなどで技術資料として公開します \*\*\*\*\*

テクニカルデータ (1競技につき1枚記入してください)

ふりがな	えぬ えす でいー しっくす
ロボット名	nsd6
ふりがな 参加者・製作者名	にしだ かずし 西田 和嗣 (グループ名: 福井大学 からくり工房 I.Sys)
ロボットの寸法	D 90 mm×W 65 mm×H 25 mm 重量 70 g
バッテリーの種類・個数	Li-Po ・ 2 本 (公称電圧: 7.4 V)
モータの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> DCモータ/ <input type="checkbox"/> ステッピングモータ/ <input type="checkbox"/> その他 ・ 2 台 モーター出力: 1.5 W モーターメーカー: maxon motor
センサの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> 赤外線/ <input type="checkbox"/> 可視光 4 個 その他(種類) ジャイロセンサ 1 個 センサメーカー: 東芝セミコンダクター・ANALOG DEVICES
壁またはライン検出方法 および個数	<input checked="" type="checkbox"/> 光の反射量をADして測距/ <input type="checkbox"/> ON-OFF 2値化デジタルセンサ/ <input type="checkbox"/> その他( ) 個数: ( <input type="checkbox"/> 可視光 <input type="checkbox"/> 赤外線 )
車輪の個数・寸法	2 個 φ 25 mm 幅 8.5 mm
プロセッサの種類 クロック速度	<input type="checkbox"/> H8/ <input type="checkbox"/> H8S/ <input checked="" type="checkbox"/> SH/ <input type="checkbox"/> RX/ <input type="checkbox"/> ARM系/ <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: SH7125 ) 48.0 MHz
ROM/RAM	128 kB / 8 kB
プログラム言語	<input checked="" type="checkbox"/> C言語/ <input type="checkbox"/> アセンブラ/ <input type="checkbox"/> その他( )
マウス探索法	<input type="checkbox"/> 求心法/ <input checked="" type="checkbox"/> 足立法/ <input type="checkbox"/> 左手法/ <input type="checkbox"/> その他( )
トレロボコース記憶	<input type="checkbox"/> あり/ <input type="checkbox"/> なし
開発ツール	<input type="checkbox"/> GDL/ <input type="checkbox"/> GCC/ <input checked="" type="checkbox"/> ルネサスコンパイラ (HEW等) / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> Eclipse (LPCpresso等) / <input type="checkbox"/> その他( )
今までの実績	マイクロマウス 2011 マイクロマウスクラシックエキスパート決勝 00:11:128
アピール	昨年製作した機体の車輪を変更したものです。 頑張って調整するので、本年度も活躍してくれると嬉しいです。

## マイクロマウス競技

順位	3 第3位			
ロボット名	SPD-3			
操作者	谷内田茂成			
所属	新潟コンピュータ専門学校			
出走	2			
ベストタイム	00:10.960			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
01:09.190	00:33.750	00:11.380	00:10.960	R

## テクニカルシート (※申し込み時点の資料です)

\*\*\*\*\* 以下のデータはスキャナにかけて実施報告書やWebなどで技術資料として公開します \*\*\*\*\*  
 テクニカルデータ (1競技につき1枚記入してください)

ふりがな	えすびーでいー すりー
ロボット名	SPD-3
ふりがな 参加者・製作者名	やちだ しげなり 谷内田 茂成 (グループ名: 新潟コンピュータ専門学校)
ロボットの寸法	D 104 mm × W 74 mm × H 86 mm 重量 430 g
バッテリーの種類・個数	リチウムポリマー ・ 1本 (公称電圧: 7.4 V)
モータの種類・個数	■DCモータ/□ステッピングモータ/□その他 ・ 2台 モーター出力: 3.5 W モーターメーカー: maxon motor
センサの種類・個数	□赤外線/■可視光 6個 その他(種類) 個 センサメーカー: 浜松ホトニクス
壁またはライン検出方法 および個数	■光の反射量をADして測距/□ON-OFF 2値化デジタルセンサ/ □その他 ( ) 個数: (□可視光 □赤外線)
車輪の個数・寸法	2個 φ 44mm 幅 8mm
プロセッサの種類 クロック速度	□H8/■H8S/□SH/□RX/□ARM系/□その他 (マイコンシリーズ名: H8S/2357 ) 20 MHz
ROM/RAM	512 kB / 128 kB
プログラム言語	■C言語/□アセンブラ/□その他 ( )
マウス探索法	□求心法/■足立法/□左手法/□その他 ( )
トレロボコース記憶	□あり/□なし
開発ツール	□GDL/□GCC/■ルネサスコンパイラ (HEW等) /□秋月コンパイラ /□Eclipse(LPCXpresso等)/□その他 ( )
今までの実績	第29回マイクロマウス北陸信越地区大会 □ボトレース1位
アビール	

## マイクロマウス競技

順位	4			
ロボット名	TYU三郎・改			
操作者	小川靖夫			
所属	エフテック (新潟)			
出走	9			
ベストタイム	00:16.160			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
00:44.180	00:17.230	R	00:17.320	00:16.160

## テクニカルシート (※申し込み時点の資料です)

\*\*\*\*\* 以下のデータはスキャナにかけて実施報告書やWebなどで技術資料として公開します \*\*\*\*\*  
 テクニカルデータ (1競技につき1枚記入してください)

ふりがな	ちゅうざぶろう かい
ロボット名	TYU三郎・改
ふりがな 参加者・製作者名	おがわ やすお 小川 靖夫 (グループ名: )
ロボットの寸法	D 120mm×W 83mm×H 51mm 重量 600 g
バッテリーの種類・個数	Lipo 480mAh ・ 5セル (公称電圧: 18.5 V)
モータの種類・個数	<input type="checkbox"/> DCモータ/ <input checked="" type="checkbox"/> ステッピングモータ/ <input type="checkbox"/> その他 ・ 2台 モーター出力: W モーターメーカー: シナノケンシ
センサの種類・個数	<input type="checkbox"/> 赤外線/ <input checked="" type="checkbox"/> 可視光 4個 その他(種類) 個 センサメーカー: 東芝
壁またはライン検出方法 および個数	<input checked="" type="checkbox"/> 光の反射量をADして測距/ <input type="checkbox"/> ON-OFF 2値化デジタルセンサ/ <input type="checkbox"/> その他 ( ) 個数: 4 ( <input checked="" type="checkbox"/> 可視光 <input type="checkbox"/> 赤外線 )
車輪の個数・寸法	2個 φ 51 mm 幅 5 mm
プロセッサの種類 クロック速度	<input checked="" type="checkbox"/> H8/ <input type="checkbox"/> H8S/ <input type="checkbox"/> SH/ <input type="checkbox"/> RX/ <input type="checkbox"/> ARM系/ <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: H8/3048F-one ) 19.66MHz
ROM/RAM	128 kB / 256 kB
プログラム言語	<input checked="" type="checkbox"/> C言語/ <input type="checkbox"/> アセンブラ/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
マウス探索法	<input checked="" type="checkbox"/> 求心法/ <input type="checkbox"/> 足立法/ <input type="checkbox"/> 左手法/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
トレロボコース記憶	<input type="checkbox"/> あり/ <input type="checkbox"/> なし
開発ツール	<input type="checkbox"/> GDL/ <input type="checkbox"/> GCC/ <input type="checkbox"/> ルネサスコンパイラ (HEW等) / <input checked="" type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> Eclipse (LPCXpresso等) / <input type="checkbox"/> その他 ( )
今までの実績	大会出場歴 十数年 各地区大会入賞、全国大会特別賞など
アピール	今年デビューです。TYU三郎のコピーマシンとは言わないで下さい。 東日本地区では1m以上の距離を走ったことがないのにゴールに辿り着けました。

## マイクロマウス競技

順位	5 特別賞			
ロボット名	ミツキラビット			
操作者	久住隆司			
所属	ロボット・ファン.net (大阪)			
出走	7			
ベストタイム	00:21.970			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
01:27.220	00:29.310	R	00:21.970	

テクニカルシート (※申し込み時点の資料です)

テクニカルデータ (1競技につき1枚記入してください)

ふりがな	ミツキラビット
ロボット名	ミツキラビット
ふりがな 参加者・製作者名	くすみ たかし 久住 隆司 (グループ名: ロボット・ファン.net)
ロボットの寸法	D 120mm×W 73mm×H 80mm 重量 460g
バッテリーの種類・個数	LiPo バッテリー ・ 1本 (公称電圧: 11.1V)
モータの種類・個数	<input type="checkbox"/> DCモータ/ <input checked="" type="checkbox"/> ステッピングモータ/ <input type="checkbox"/> その他 ・ 台 モーター出力: W モーターメーカー:
センサの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> 赤外線/ <input type="checkbox"/> 可視光 4個 その他(種類) 個 センサメーカー: 東芝
壁またはライン検出方法 および個数	<input checked="" type="checkbox"/> 光の反射量をADして測距/ <input type="checkbox"/> ON-OFF 2値化デジタルセンサ/ <input type="checkbox"/> その他( ) 個数: 4 ( <input type="checkbox"/> 可視光 <input checked="" type="checkbox"/> 赤外線)
車輪の個数・寸法	2個 48φmm 幅 7mm
プロセッサの種類 クロック速度	<input type="checkbox"/> H8/ <input type="checkbox"/> H8S/ <input checked="" type="checkbox"/> SH/ <input type="checkbox"/> RX/ <input type="checkbox"/> ARM系/ <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: SH7125) 48MHz
ROM/RAM	128kB/ 8kB
プログラム言語	<input checked="" type="checkbox"/> C言語/ <input type="checkbox"/> アセンブラ/ <input type="checkbox"/> その他( )
マウス探索法	<input checked="" type="checkbox"/> 求心法/ <input type="checkbox"/> 足立法/ <input type="checkbox"/> 左手法/ <input type="checkbox"/> その他( )
トレロボコース記憶	<input checked="" type="checkbox"/> あり/ <input type="checkbox"/> なし
開発ツール	<input type="checkbox"/> GDL/ <input type="checkbox"/> GCC/ <input checked="" type="checkbox"/> ルネサスコンパイラ (HEW等) / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> Eclipse(LPCpresso等)/ <input type="checkbox"/> その他( )
今までの実績	マイコンプログラミングは過去に経験がありますが、ロボットは初体験です。9月に中部地区初級者大会で、クラシックと支部サーキットに出場しました。迷路探索ができていなかったため、迷路内を9分間迷走し、特別賞を頂きました。
アピール	【ロボットPR】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……。応援してください。 【参加目的】@IT MONOist に連載中「マイクロマウスで始める組み込み開発入門」で紹介するプログラムで、ちゃんと迷路内を自立走行できることを実証するために出場します。

## マイクロマウス競技

順位	6 特別賞			
ロボット名	SMZ			
操作者	清水祐亮			
所属	福井大学からくり工房 I.sys			
出走	8			
ベストタイム	00:28.990			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
00:55.590	00:35.020	00:31.530	00:28.990	R

テクニカルシート (※申し込み時点の資料です)

\*\*\*\*\* 以下のデータはスキャナにかけて実施報告書やWebなどで技術資料として公開します \*\*\*\*\*  
 テクニカルデータ (1競技につき1枚記入してください)

ふりがな	しみず ゆうりょう
ロボット名	SMZ
ふりがな 参加者・製作者名	しみず ゆうりょう 清水 祐亮 (グループ名: からくり工房 I.Sys)
ロボットの寸法	D 130 mm × W 85 mm × H 80 mm 重量 660 g
バッテリーの種類・個数	NiMH ・ 12本 (公称電圧: 14.4V)
モータの種類・個数	<input type="checkbox"/> DCモータ/ <input checked="" type="checkbox"/> ステッピングモータ/ <input type="checkbox"/> その他 ・ 2台 モーター出力: W モーターメーカ: 日産サーボ
センサの種類・個数	<input type="checkbox"/> 赤外線/ <input checked="" type="checkbox"/> 可視光 4個 その他(種類) 個 センサメーカ: 策菱
壁またはライン検出方法 および個数	<input checked="" type="checkbox"/> 光の反射量をADして測距/ <input type="checkbox"/> ON-OFF 2値化デジタルセンサ/ <input type="checkbox"/> その他 ( ) 個数: 4 ( <input checked="" type="checkbox"/> 可視光 <input type="checkbox"/> 赤外線 )
車輪の個数・寸法	2個 φ 48 mm 幅 8 mm
プロセッサの種類 クロック速度	<input checked="" type="checkbox"/> H8/ <input type="checkbox"/> H8S/ <input type="checkbox"/> SH/ <input type="checkbox"/> RX/ <input type="checkbox"/> ARM系/ <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: H8.3664) 16 MHz
ROM/RAM	32 kB / 2 kB
プログラム言語	<input checked="" type="checkbox"/> C言語/ <input type="checkbox"/> アセンブラ/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
マウス探索法	<input type="checkbox"/> 求心法/ <input checked="" type="checkbox"/> 足立法/ <input type="checkbox"/> 左手法/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
トレロボコース記憶	<input type="checkbox"/> あり/ <input type="checkbox"/> なし
開発ツール	<input type="checkbox"/> GDL/ <input type="checkbox"/> GCC/ <input type="checkbox"/> ルネサスコンパイラ (HEW等) / <input checked="" type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> Eclipse (LPCpresso等) / <input type="checkbox"/> その他 ( )
今までの実績	2011年 甲府初級大会、北陸信越、全日本大会、珠を転りタイセ、 2012年 関西地区大会、筑波、全日本大会、筑波大会
アピール	昨年作ったマウスです。ちゃんと動いてくれるはずですよ。

## マイクロマウス競技

順位	7			
ロボット名	TYU三郎			
操作者	小川靖夫			
所属	エフテック (新潟)			
出走	10			
ベストタイム	01:41.830			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
01:41.830	R	R	R	

## テクニカルシート (※申し込み時点の資料です)

\*\*\*\*\* 以下のデータはスキャナにかけて実施報告書やWebなどで技術資料として公開します \*\*\*\*\*  
 テクニカルデータ (1競技につき1枚記入してください)

ふりがな	ちゅうざぶろう
ロボット名	TYU三郎
ふりがな 参加者・製作者名	おがわ やすお 小川 靖夫 (グループ名: )
ロボットの寸法	D130mm×W85mm×H95mm 重量 720 g
バッテリーの種類・個数	Ni-MH 単4 ・ 14 本 (公称電圧: 14.4 V)
モータの種類・個数	<input type="checkbox"/> DCモータ/ <input type="checkbox"/> ステッピングモータ/ <input type="checkbox"/> その他 ・ 2 台 モーター出力: W モーターメーカー: シナノケンシ
センサの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> 赤外線/ <input type="checkbox"/> 可視光 4 個 その他(種類) 個 センサメーカー: 東芝
壁またはライン検出方法 および個数	<input checked="" type="checkbox"/> 光の反射量をADして測距/ <input type="checkbox"/> ON-OFF 2値化デジタルセンサ/ <input type="checkbox"/> その他 ( ) 個数: 4 ( <input type="checkbox"/> 可視光 <input checked="" type="checkbox"/> 赤外線 )
車輪の個数・寸法	2 個 φ 51 mm 幅 5 mm
プロセッサの種類 クロック速度	<input checked="" type="checkbox"/> H8/ <input type="checkbox"/> H8S/ <input type="checkbox"/> SH/ <input type="checkbox"/> RX/ <input type="checkbox"/> ARM系/ <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: H8/3048F ) 19.66MHz
ROM/RAM	128 kB / 256 kB
プログラム言語	<input checked="" type="checkbox"/> C言語/ <input type="checkbox"/> アセンブラ/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
マウス探索法	<input checked="" type="checkbox"/> 求心法/ <input type="checkbox"/> 足立法/ <input type="checkbox"/> 左手法/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
トレロボコース記憶	<input type="checkbox"/> あり/ <input type="checkbox"/> なし
開発ツール	<input type="checkbox"/> GDL/ <input type="checkbox"/> GCC/ <input type="checkbox"/> ルネサスコンパイラ (HEW等) / <input checked="" type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> Eclipse(LPCXpresso等)/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
今までの実績	大会出場歴 十数年 各地区大会入賞、全国大会特別賞など
アピール	TYU三郎12歳です。

## マイクロマウス競技

順位	リタイア			
ロボット名	リヴァイアサン			
操作者	塘明子			
所属	東京理科大学 Mice			
出走	1			
ベストタイム				
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
R	R	R	R	R

テクニカルシート (※申し込み時点の資料です)

\*\*\*\*\* 以下のデータはスキャナにかけて実施報告書やWebなどで技術資料として公開します \*\*\*\*\*  
 テクニカルデータ (1競技につき1枚記入してください)

ふりがな	リヴァイアサン
ロボット名	リヴァイアサン
ふりがな 参加者・製作者名	塘明子 (グループ名: )
ロボットの寸法	D 135 mm×W 75 mm×H 65 mm 重量 450 g
バッテリーの種類・個数	リポ 2本 (公称電圧: 12 V)
モータの種類・個数	<input type="checkbox"/> DCモータ/ <input checked="" type="checkbox"/> ステッピングモータ/ <input type="checkbox"/> その他 2台 モーター出力: W モーターメーカー: 日本電産
センサの種類・個数	<input type="checkbox"/> 赤外線/ <input checked="" type="checkbox"/> 可視光 4個 その他(種類) 個 センサメーカー: 東芝
壁またはライン検出方法 および個数	<input checked="" type="checkbox"/> 光の反射量をADして測距/ <input type="checkbox"/> ON-OFF 2値化デジタルセンサ/ <input type="checkbox"/> その他 ( ) 個数: 4 ( <input checked="" type="checkbox"/> 可視光 <input type="checkbox"/> 赤外線)
車輪の個数・寸法	2個 φ 48 mm 幅 8 mm
プロセッサの種類 クロック速度	<input type="checkbox"/> H8/ <input type="checkbox"/> H8S/ <input checked="" type="checkbox"/> SH/ <input type="checkbox"/> RX/ <input type="checkbox"/> ARM系/ <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: SH 7125) 25 MHz
ROM/RAM	KB/ KB
プログラム言語	<input checked="" type="checkbox"/> C言語/ <input type="checkbox"/> アセンブラ/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
マウス探索法	<input type="checkbox"/> 求心法/ <input type="checkbox"/> 足立法/ <input checked="" type="checkbox"/> 左手法/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
トレロボコース記憶	<input type="checkbox"/> あり/ <input type="checkbox"/> なし
開発ツール	<input type="checkbox"/> GDL/ <input type="checkbox"/> GCC/ <input checked="" type="checkbox"/> ルネサスコンパイラ (HEW等)/ <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> Eclipse (LPCpresso等)/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
今までの実績	なし
アピール	

## マイクロマウス競技

順位	リタイア			
ロボット名	シロスケ			
操作者	中瀬優			
所属	東京理科大学 Mice			
出走	3			
ベストタイム				
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
R	R	R	R	R

テクニカルシート (※申し込み時点の資料です)

\*\*\*\*\* 以下のデータはスキャナにかけて実施報告書や Web などで技術資料として公開します \*\*\*\*\*

テクニカルデータ (1競技につき1枚記入してください)

ふりがな	しろすけ
ロボット名	シロスケ
ふりがな 参加者・製作者名	なかせ ゆう 中瀬 優 (グループ名: 東京理科大学 Mice )
ロボットの寸法	D 130mm×W 74mm×H 16mm 重量 236 g
バッテリーの種類・個数	LiPo ・ 1本 (公称電圧: 11.1 V)
モータの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> DCモータ/ <input type="checkbox"/> ステッピングモータ/ <input type="checkbox"/> その他 ・ 2台 モーター出力: 0.862W モーターメーカー: シチズンマイクロ (SAYAMA)
センサの種類・個数	<input type="checkbox"/> 赤外線/ <input type="checkbox"/> 可視光 個 その他(種類) ジャイロ 1個 センサメーカー: ANALOGDEVICES
壁またはライン検出方法 および個数	<input checked="" type="checkbox"/> 光の反射量をADして測距/ <input type="checkbox"/> ON-OFF 2値化デジタルセンサ/ <input type="checkbox"/> その他 ( ) 個数: 4 ( <input checked="" type="checkbox"/> 可視光 <input type="checkbox"/> 赤外線)
車輪の個数・寸法	2 個 φ 24 mm 幅 8 mm
プロセッサの種類 クロック速度	<input type="checkbox"/> H8/ <input type="checkbox"/> H8S/ <input checked="" type="checkbox"/> SH/ <input type="checkbox"/> RX/ <input type="checkbox"/> ARM系/ <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: SH7125 ) 50MHz
ROM/RAM	128 kB / 8 kB
プログラム言語	<input checked="" type="checkbox"/> C言語/ <input type="checkbox"/> アセンブラ/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
マウス探索法	<input type="checkbox"/> 求心法/ <input checked="" type="checkbox"/> 足立法/ <input type="checkbox"/> 左手法/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
トレロボコース記憶	<input type="checkbox"/> あり/ <input type="checkbox"/> なし
開発ツール	<input type="checkbox"/> GDL/ <input type="checkbox"/> GCC/ <input checked="" type="checkbox"/> ルネサスコンパイラ (HEW 等) / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> Eclipse (LPCpresso 等) / <input type="checkbox"/> その他 ( )
今までの実績	学生大会 2011 優勝
アピール	白くて四角いユニバーサル基板マウスです。 重くてもそれなりのスピードで走ります。



## マイクロマウス競技

順位	リタイア			
ロボット名	F0181			
操作者	小川靖夫			
所属	エフテック (新潟)			
出走	6			
ベストタイム				
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
R	R	R	R	R

## テクニカルシート (※申し込み時点の資料です)

\*\*\*\*\* 以下のデータはスキャナにかけて実施報告書や Web などで技術資料として公開します \*\*\*\*\*  
 テクニカルデータ (1競技につき1枚記入してください)

ふりがな	えふぜろいちほちいち
ロボット名	F0181
ふりがな 参加者・製作者名	おがわ やすお 小川 靖夫 (グループ名: )
ロボットの寸法	D130mm×W80mm×H95mm 重量 400 g
バッテリーの種類・個数	Ni-Cd 600mAh ・ 6セル (公称電圧: 7.2 V)
モーターの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> DCモータ/ <input type="checkbox"/> ステッピングモータ/ <input type="checkbox"/> その他 ・ 2台 モーター出力: 3 W モーターメーカー: maxon
センサの種類・個数	<input type="checkbox"/> 赤外線/ <input checked="" type="checkbox"/> 可視光 4個 その他(種類) 個 センサメーカー: 豊田合成/東芝
壁またはライン検出方法 および個数	<input checked="" type="checkbox"/> 光の反射量をADして測距/ <input type="checkbox"/> ON-OFF 2値化デジタルセンサ/ <input type="checkbox"/> その他 ( ) 個数: 4 ( <input checked="" type="checkbox"/> 可視光 <input type="checkbox"/> 赤外線)
車輪の個数・寸法	2個 φ44 mm 幅 8 mm
プロセッサの種類 クロック速度	<input checked="" type="checkbox"/> H8/ <input type="checkbox"/> H8S/ <input type="checkbox"/> SH/ <input type="checkbox"/> RX/ <input type="checkbox"/> ARM系/ <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: H8/3048F ) 19.66MHz
ROM/RAM	128 kB / 256 kB
プログラム言語	<input checked="" type="checkbox"/> C言語/ <input checked="" type="checkbox"/> アセンブラ/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
マウス探索法	<input checked="" type="checkbox"/> 求心法/ <input type="checkbox"/> 足立法/ <input type="checkbox"/> 左手法/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
トレロボコース記憶	<input type="checkbox"/> あり/ <input type="checkbox"/> なし
開発ツール	<input type="checkbox"/> GDL/ <input type="checkbox"/> GCC/ <input type="checkbox"/> ルネサスコンパイラ (HEW等) / <input checked="" type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> Eclipse (LPCXpresso等) / <input type="checkbox"/> その他 ( )
今までの実績	大会出場歴 十数年 各地区大会入賞、全国大会特別賞など
アピール	青く光ります

## マイクロマウス競技

順位	棄権			
ロボット名	びぎにんぐまうす			
操作者	川上早苗			
所属	アールティ (東京)			
出走	棄権			
ベストタイム				
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5

テクニカルシート (※申し込み時点の資料です)

\*\*\*\*\* 以下のデータはスキャナにかけて実施報告書や Web など技術資料として公開します \*\*\*\*\*  
テクニカルデータ (1競技につき1枚記入してください)

ふりがな	びぎにんぐまうす
ロボット名	びぎにんぐまうす
ふりがな 参加者・製作者名	かわかみさなえ 川上早苗 (グループ名: 株式会社アールティ)
ロボットの寸法	D 120mm × W 73mm × H 80mm 重量 460 g
バッテリーの種類・個数	リチウムポリマーバッテリー・ 1 本 (公称電圧: 11.1V)
モータの種類・個数	<input type="checkbox"/> DCモータ / <input checked="" type="checkbox"/> ステッピングモータ / <input type="checkbox"/> その他 ・ 2 台 モーター出力: W モーターメーカー: 日本電産サーボ
センサの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> 赤外線 / <input type="checkbox"/> 可視光 4 個 その他 (種類) 個 センサメーカー: 株式会社東芝
壁またはライン検出方法 および個数	<input checked="" type="checkbox"/> 光の反射量を AD して測距 / <input type="checkbox"/> ON-OFF 2 値化デジタルセンサ / <input type="checkbox"/> その他 ( ) 個数: 4 ( <input type="checkbox"/> 可視光 <input checked="" type="checkbox"/> 赤外線 )
車輪の個数・寸法	2 個 φ 48 mm 幅 66.5 mm
プロセッサの種類 クロック速度	<input type="checkbox"/> H8 / <input type="checkbox"/> H8S / <input checked="" type="checkbox"/> SH / <input type="checkbox"/> RX / <input type="checkbox"/> ARM系 / <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: SH7125) . 48MHz
ROM/RAM	128 kB / 8 kB
プログラム言語	<input checked="" type="checkbox"/> C言語 / <input type="checkbox"/> アセンブラ / <input type="checkbox"/> その他 ( )
マウス探索法	<input type="checkbox"/> 求心法 / <input checked="" type="checkbox"/> 足立法 / <input type="checkbox"/> 左手法 / <input type="checkbox"/> その他 ( )
トレロボコース記憶	<input type="checkbox"/> あり / <input type="checkbox"/> なし
開発ツール	<input type="checkbox"/> GDL / <input type="checkbox"/> GCC / <input checked="" type="checkbox"/> ルネサスコンパイラ (HEW等) / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> Eclipse (LPCpresso等) / <input type="checkbox"/> その他 ( )
今までの実績	2011年 東北大会フレッシュマンクラス優勝
アピール	少しずつでも成長するべく色々吸収していきたいと思っています。

## マイクロマウスハーフ競技

順位	1 優勝			
ロボット名	Sahara Mouse 09M			
操作者	菅原昌弥			
所属	(宮城)			
出走	3			
ベストタイム	00:33.430			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
00:33.430	R	R	00:34.040	R

テクニカルシート (※申し込み時点の資料です)

\*\*\*\*\* 以下のデータはスキャナにかけて実施報告書やWebなどで技術資料として公開します \*\*\*\*\*  
 テクニカルデータ (1競技につき1枚記入してください)

ふりがな	さほら まさや 菅原昌弥
ロボット名	Sahara Mouse 09 M
ふりがな 参加者・製作者名	菅原昌弥 (グループ名: )
ロボットの寸法	D 70 mm×W 45 mm×H 45 mm 重量 95 g
バッテリーの種類・個数	リチウムポリマー 1本 (公称電圧: 7.4 V)
モータの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> DCモータ/ <input type="checkbox"/> ステッピングモータ/ <input type="checkbox"/> その他 4台 モーター出力: W モーターメーカー:
センサの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> 赤外線/ <input type="checkbox"/> 可視光 6個 その他(種類) 個 センサメーカー: ロ-4
壁またはライン検出方法 および個数	<input checked="" type="checkbox"/> 光の反射量をADして測距/ <input type="checkbox"/> ON-OFF 2値化デジタルセンサ/ <input type="checkbox"/> その他 ( ) 個数: 6 ( <input type="checkbox"/> 可視光 <input checked="" type="checkbox"/> 赤外線 )
車輪の個数・寸法	6個 φ 13 mm 幅 5 mm
プロセッサの種類 クロック速度	<input type="checkbox"/> H8/ <input checked="" type="checkbox"/> H8S/ <input type="checkbox"/> SH/ <input type="checkbox"/> RX/ <input type="checkbox"/> ARM系/ <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: H8S/2633R) .25 MHz
ROM/RAM	256 kB / 16 kB
プログラム言語	<input checked="" type="checkbox"/> C言語/ <input type="checkbox"/> アセンブラ/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
マウス探索法	<input type="checkbox"/> 求心法/ <input checked="" type="checkbox"/> 足立法/ <input type="checkbox"/> 左手法/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
トレロボコース記憶	<input type="checkbox"/> あり/ <input type="checkbox"/> なし
開発ツール	<input type="checkbox"/> GDL/ <input type="checkbox"/> GCC/ <input checked="" type="checkbox"/> ルネサスコンパイラ (HEW等) / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> Eclipse (LPCXpresso等) / <input type="checkbox"/> その他 ( )
今までの実績	2011年: Sahara Mouse 09M 北陸信越地区大会 3位、東北地区大会 2位。 (ハーフサイズ) 全日本大会 決勝進出
アピール	昨年より最短経路選択を見直して、多少距離が長くても直線の多い経路を選択 するようにしています。斜め走行が苦手な分直線での短い経路を狙います。

## マイクロマウスハーフ競技

順位	2 準優勝・普及奨励賞			
ロボット名	東北マウス爽			
操作者	菅原昌弥			
所属	(宮城)			
出走	2			
ベストタイム	00:36.270			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
00:43.740	00:36.270	R	R	R

テクニカルシート (※申し込み時点の資料です)

\*\*\*\*\* 以下のデータはスキャナにかけて実施報告書やWebなどで技術資料として公開します \*\*\*\*\*  
 テクニカルデータ (1競技につき1枚記入してください)

ふりがな	とうほく せい そう
ロボット名	東北マウス爽
ふりがな 参加者・製作者名	すがわら ますや 菅原 昌弥 (グループ名: )
ロボットの寸法	D110 mm×W80 mm×H80 mm 重量 334 g
バッテリーの種類・個数	リチウムポリマー ・ 1 本 (公称電圧: 7.4 V)
モータの種類・個数	<input type="checkbox"/> DCモータ/ <input checked="" type="checkbox"/> ステッピングモータ/ <input type="checkbox"/> その他 ・ 2 台 モーター出力: W モーターメカ: 日本サーボ
センサの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> 赤外線/ <input type="checkbox"/> 可視光 4 個 その他 (種類) 個 センサメカ: OSRAM
壁またはライン検出方法 および個数	<input checked="" type="checkbox"/> 光の反射量をADして測距/ <input type="checkbox"/> ON-OFF 2値化デジタルセンサ/ <input type="checkbox"/> その他 ( <del>OSRAM</del> ) 個数: 4 ( <input type="checkbox"/> 可視光 <input checked="" type="checkbox"/> 赤外線 )
車輪の個数・寸法	2 個 φ 46 mm 幅 7 mm
プロセッサの種類 クロック速度	<input type="checkbox"/> H8/ <input type="checkbox"/> H8S/ <input checked="" type="checkbox"/> SH/ <input type="checkbox"/> RX/ <input type="checkbox"/> ARM系/ <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: SH 7125F ) .50 MHz
ROM/RAM	128 kB / 8 kB
プログラム言語	<input checked="" type="checkbox"/> C言語/ <input type="checkbox"/> アセンブラ/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
マウス探索法	<input type="checkbox"/> 求心法/ <input checked="" type="checkbox"/> 足立法/ <input type="checkbox"/> 左手法/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
トレロボコース記憶	<input type="checkbox"/> あり/ <input type="checkbox"/> なし
開発ツール	<input type="checkbox"/> GDL/ <input type="checkbox"/> GCC/ <input checked="" type="checkbox"/> ルネサスコンパイラ (HEW等) / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> Eclipse (LPCXpresso等) / <input type="checkbox"/> その他 ( )
今までの実績	2011年: sahard mouse 09M 北陸信越地区大会 3位、東北地区大会: 2位、 (ハーフサイズ) 全日本大会 決勝進出。
アピール	東北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とハード なヲクが作るぞ!!という同僚のヲク屋さんの声から生かされた。

## マイクロマウスハーフ競技

順位	3 第3位			
ロボット名	東北マウス櫓			
操作者	樋口幸太郎			
所属	ロボコンやっぺし (宮城)			
出走	1			
ベストタイム	00:41.880			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
00:41.940	R	00:41.880	00:47.750	00:42.050

テクニカルシート (※申し込み時点の資料です)

\*\*\*\*\* 以下のデータはスキャナにかけて実施報告書やWebなどで技術資料として公開します \*\*\*\*\*  
 テクニカルデータ (1競技につき1枚記入してください)

ふりがな	うぐほす けぼし
ロボット名	東北マウス櫓
ふりがな 参加者・製作者名	樋口幸太郎 (グループ名: ロボコンやっぺし)
ロボットの寸法	D 108 mm × W 70 mm × H 80 mm 重量 350 g
バッテリーの種類・個数	2S LiPo 1本 (公称電圧: 7.4 V)
モータの種類・個数	<input type="checkbox"/> DCモータ/ <input type="checkbox"/> ステッピングモータ/ <input type="checkbox"/> その他 台 モーター出力: W モーターメーカー:
センサの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> 赤外線/ <input type="checkbox"/> 可視光 4個 その他(種類) 個 センサメーカー:
壁またはライン検出方法 および個数	<input checked="" type="checkbox"/> 光の反射量をADして測距/ <input type="checkbox"/> ON-OFF 2値化デジタルセンサ/ <input type="checkbox"/> その他 ( ) 個数: ( <input type="checkbox"/> 可視光 <input type="checkbox"/> 赤外線 )
車輪の個数・寸法	2個 φ 48 mm 幅 4 mm
プロセッサの種類 クロック速度	<input type="checkbox"/> H8/ <input type="checkbox"/> H8S/ <input checked="" type="checkbox"/> SH/ <input type="checkbox"/> RX/ <input type="checkbox"/> ARM系/ <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: SH-tiny ) 12.50 MHz
ROM/RAM	32 kB / 8 kB
プログラム言語	<input checked="" type="checkbox"/> C言語/ <input type="checkbox"/> アセンブラ/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
マウス探索法	<input type="checkbox"/> 求心法/ <input type="checkbox"/> 足立法/ <input checked="" type="checkbox"/> 左手法/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
トレロボコース記憶	<input type="checkbox"/> あり/ <input checked="" type="checkbox"/> なし
開発ツール	<input type="checkbox"/> GDL/ <input type="checkbox"/> GCC/ <input checked="" type="checkbox"/> ルネサスコンパイラ (HEW等) / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> Eclipse (LPCXpresso等) / <input type="checkbox"/> その他 ( )
今までの実績	
アピール	目指せ完走!

## マイクロマウスハーフ競技

順位	リタイア			
ロボット名	チビシロスケ			
操作者	中瀬優			
所属	東京理科大学 Mice			
出走	4			
ベストタイム				
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
K	K	K	K	K

テクニカルシート（※申し込み時点の資料です）

\*\*\*\*\* 以下のデータはスキャナにかけて実施報告書や Web などで技術資料として公開します \*\*\*\*\*

テクニカルデータ（1競技につき1枚記入してください）

ふりがな	ちびしるすけ
ロボット名	チビシロスケ
ふりがな 参加者・製作者名	なかせ ゆう 中瀬 優 (グループ名: 東京理科大学 Mice )
ロボットの寸法	D 55mm×W 38mm×H 20mm 重量 g
バッテリーの種類・個数	LiPo ・ 1本 (公称電圧: 7.4 V)
モータの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> DCモータ/ <input type="checkbox"/> ステッピングモータ/ <input type="checkbox"/> その他 ・ 2台 モーター出力: ?W モーターメーカー: DIDEL
センサの種類・個数	<input type="checkbox"/> 赤外線/ <input type="checkbox"/> 可視光 個 その他(種類) ジャイロ 1個 センサメーカー: 村田 ジャイロスター
壁またはライン検出方法 および個数	<input checked="" type="checkbox"/> 光の反射量をADして測距/ <input type="checkbox"/> ON-OFF 2値化デジタルセンサ/ <input type="checkbox"/> その他 ( ) 個数: 4 ( <input type="checkbox"/> 可視光 <input checked="" type="checkbox"/> 赤外線)
車輪の個数・寸法	2 個 φ 14 mm 幅 4 mm
プロセッサの種類 クロック速度	<input type="checkbox"/> H8/ <input type="checkbox"/> H8S/ <input type="checkbox"/> SH/ <input checked="" type="checkbox"/> RX/ <input type="checkbox"/> ARM系/ <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: RX62T ) ... 100MHz
ROM/RAM	256 kB / 16 kB
プログラム言語	<input checked="" type="checkbox"/> C言語/ <input type="checkbox"/> アセンブラ/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
マウス探索法	<input type="checkbox"/> 求心法/ <input checked="" type="checkbox"/> 足立法/ <input type="checkbox"/> 左手法/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
トレロボコース記憶	<input type="checkbox"/> あり/ <input type="checkbox"/> なし
開発ツール	<input type="checkbox"/> GDL/ <input type="checkbox"/> GCC/ <input checked="" type="checkbox"/> ルネサスコンパイラ (HEW等) / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> Eclipse (LPCXpresso等) / <input type="checkbox"/> その他 ( )
今までの実績	
アピール	白くて四角いユニバーサル基板マウスのハーフ4輪化したものです。 部品を詰め込むのが大変でした。

## ロボットレース競技

順位	1 優勝			
ロボット名	SunWorks VI			
操作者	谷内田茂成			
所属	新潟コンピュータ専門学校			
出走	3			
ベストタイム	00:16.870			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
00:18.860	00:16.870	R		

テクニカルシート (※申し込み時点の資料です)

\*\*\*\*\* 以下のデータはスキヤナにかけて実施報告書やWebなどで技術資料として公開します \*\*\*\*\*  
 テクニカルデータ (1競技につき1枚記入してください)

ふりがな	さんわーく しゅくす
ロボット名	SunWork VI
ふりがな 参加者・製作者名	やちだ しげなり 谷内田 茂成 (グループ名: 新潟コンピュータ専門学校)
ロボットの寸法	D 150 mm × W 170 mm × H 60 mm 重量 360 g
バッテリーの種類・個数	リチウムポリマー ・ 1本 (公称電圧: 11.1 V)
モータの種類・個数	■DCモータ/□ステッピングモータ/□その他 ・ 2台 モーター出力: 3.5 W モーターメーカー: maxon motor
センサの種類・個数	■赤外線/□可視光 個 その他(種類) 12 個 センサメーカー: 浜松ホトニクス
壁またはライン検出方法 および個数	□光の反射点をADして測距/■ON-OFF 2値化デジタルセンサ/ □その他 ( ) 個数: 12 (□可視光 ■赤外線)
車輪の個数・寸法	2個 φ 32mm 幅 20mm
プロセッサの種類 クロック速度	□H8/□H8S/■SH/□RX/□ARM系/□その他 (マイコンシリーズ名: SH2/SH7136 ) 80 MHz
ROM/RAM	256 kB / 16 kB
プログラム言語	■C言語/□アセンブラ/□その他 ( )
マウス探索法	□求心法/□足立法/□左手法/□その他 ( )
トレロボコース記憶	■あり/□なし
開発ツール	□GDL/□GCC/■ルネサスコンパイラ (HEW等) /□秋月コンパイラ /□Eclipse(LPCXpresso等)/□その他 ( )
今までの実績	第29回マイクロマウス北陸信越地区大会 ロボットレース1位
アピール	

## ロボトレース競技

順位	2 準優勝			
ロボット名	HASH			
操作者	丸山範和			
所属	新潟コンピュータ専門学校			
出走	1			
ベストタイム	00:17.980			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
00:19.960	R	00:17.980		

テクニカルシート (※申し込み時点の資料です)

\*\*\*\*\* 以下のデータはスキャナにかけて実施報告書やWebなどで技術資料として公開します \*\*\*\*\*  
 テクニカルデータ (1競技につき1枚記入してください)

ふりがな	はっしゅ
ロボット名	HASH
ふりがな 参加者・製作者名	まるやま のりかず 丸山 範和 (グループ名: 新潟コンピュータ専門学校)
ロボットの寸法	D 190mm×W 180mm×H 70mm 重量 1050g
バッテリーの種類・個数	リチウムポリマー ・ 3 本 (公称電圧: 11.1 V)
モータの種類・個数	<input type="checkbox"/> DCモータ/ <input checked="" type="checkbox"/> ステッピングモータ/ <input type="checkbox"/> その他 ・ 2台 モーター出力: W モーターメーカー: TAMAGAWA
センサの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> 赤外線/ <input type="checkbox"/> 可視光 個 その他(種類) 15個 センサメーカー: 浜松ホトニクス
頭またはライン検出方法 および個数	<input type="checkbox"/> 光の反射量をADして測距/ <input checked="" type="checkbox"/> ON-OFF 2値化デジタルセンサ/ <input type="checkbox"/> その他 ( ) 個数: ( <input type="checkbox"/> 可視光 <input checked="" type="checkbox"/> 赤外線 )
車輪の個数・寸法	2個 φ 50mm 幅 15mm
プロセッサの種類 クロック速度	<input checked="" type="checkbox"/> H8/ <input type="checkbox"/> H8S/ <input type="checkbox"/> SH/ <input type="checkbox"/> RX/ <input type="checkbox"/> ARM系/ <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: H8/3052 ) 25 MHz
ROM/RAM	512 kB / 8 kB
プログラム言語	<input checked="" type="checkbox"/> C言語/ <input type="checkbox"/> アセンブラ/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
マウス探索法	<input type="checkbox"/> 求心法/ <input type="checkbox"/> 足立法/ <input type="checkbox"/> 左手法/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
トレロボコース記憶	<input checked="" type="checkbox"/> あり/ <input type="checkbox"/> なし
開発ツール	<input type="checkbox"/> GDL/ <input type="checkbox"/> GCC/ <input checked="" type="checkbox"/> ルネサスコンパイラ (HEW等) / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> Eclipse(LPCXpresso等)/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
今までの実績	
アピール	



## ロボトレース競技

順位	3 第3位			
ロボット名	FRANK			
操作者	津畑俊宏			
所属	新潟コンピュータ専門学校			
出走	2			
ベストタイム	00:18.360			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
00:18.930	00:20.040	00:18.360		

テクニカルシート (※申し込み時点の資料です)

\*\*\*\*\* 以下のデータはスキャナにかけて実施報告書やWebなどで技術資料として公開します \*\*\*\*\*  
 テクニカルデータ (1競技につき1枚記入してください)

ふりがな	ふらんく
ロボット名	FRANK
ふりがな 参加者・製作者名	つばた としひろ 津畑 俊宏 (グループ名: 新潟コンピュータ専門学校)
ロボットの寸法	D180mm×W195mm×H70mm 重量 500g
バッテリーの種類・個数	リチウムポリマー ・ 1本 (公称電圧: 11.1 V)
モータの種類・個数	■DCモータ/□ステッピングモータ/□その他 ・ 2台 モーター出力: 4.5 W モーターメーカー: maxon motor
センサの種類・個数	■赤外線/□可視光 個 その他(種類) 12 個 センサメーカー: 浜松ホトニクス
壁またはライン検出方法 および個数	□光の反射量をADして測距/■ON-OFF 2値化デジタルセンサ/ □その他 ( ) 個数: 12 (□可視光 ■赤外線)
車輪の個数・寸法	2個 φ 32mm 幅 20mm
プロセッサの種類 クロック速度	□H8/□H8S/■SH/□RX/□ARM系/□その他 (マイコンシリーズ名: SH2/SH7136 ) 80 MHz
ROM/RAM	256 kB / 16 kB
プログラム言語	■C言語/□アセンブラ/□その他 ( )
マウス探索法	□求心法/□足立法/□左手法/□その他 ( )
トレロボコース記憶	■あり/□なし
開発ツール	□GDL/□GCC/■ルネサスコンパイラ (HEW等) /□秋月コンパイラ /□Eclipse(LPCXpresso等)/□その他 ( )
今までの実績	
アピール	

## ロボトレース競技

順位	4			
ロボット名	Doop			
操作者	矢部拓郎			
所属	新潟コンピュータ専門学校			
出走	4			
ベストタイム	00:19.120			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
00:19.120	R	R		

## テクニカルシート (※申し込み時点の資料です)

\*\*\*\*\* 以下のデータはスキャナにかけて実施報告書やWebなどで技術資料として公開します \*\*\*\*\*  
 テクニカルデータ (1競技につき1枚記入してください)

ふりがな	どうぶ
ロボット名	Doop
ふりがな 参加者・製作者名	やべ たくろう 矢部 拓郎 (グループ名: 新潟コンピュータ専門学校)
ロボットの寸法	D 200 mm×W 210 mm×H 65 mm 重量 1040 g
バッテリーの種類・個数	リチウムポリマー ・ 3 本 (公称電圧: 11.1 V)
モータの種類・個数	<input type="checkbox"/> DCモータ/ <input checked="" type="checkbox"/> ステッピングモータ/ <input type="checkbox"/> その他 ・ 2台 モーター出力: W モーターメーカー: TAMAGAWA
センサの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> 赤外線/ <input type="checkbox"/> 可視光 個 その他(種類) 16個 センサメーカー: 浜松ホトニクス
壁またはライン検出方法 および個数	<input type="checkbox"/> 光の反射量をADして測距/ <input checked="" type="checkbox"/> ON-OFF 2値化デジタルセンサ/ <input type="checkbox"/> その他 ( ) 個数: ( <input type="checkbox"/> 可視光 <input checked="" type="checkbox"/> 赤外線 )
車輪の個数・寸法	2個 φ 50mm 幅 15mm
プロセッサの種類 クロック速度	<input checked="" type="checkbox"/> H8/ <input type="checkbox"/> H8S/ <input type="checkbox"/> SH/ <input type="checkbox"/> RX/ <input type="checkbox"/> ARM系/ <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: H8/3052 ) 25 MHz
ROM/RAM	512 kB / 8 kB
プログラム言語	<input checked="" type="checkbox"/> C言語/ <input type="checkbox"/> アセンブラ/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
マウス探索法	<input type="checkbox"/> 求心法/ <input type="checkbox"/> 足立法/ <input type="checkbox"/> 左手法/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
トレロボコース記憶	<input checked="" type="checkbox"/> あり/ <input type="checkbox"/> なし
開発ツール	<input type="checkbox"/> GDL/ <input type="checkbox"/> GCC/ <input checked="" type="checkbox"/> ルネサスコンパイラ (HEW等) / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> Eclipse(LPCXpresso等)/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
今までの実績	
アピール	

## ロボトレース競技

順位	5			
ロボット名	F0166			
操作者	小川靖夫			
所属	エフテック (新潟)			
出走	9			
ベストタイム	00:27.220			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
00:32.740	00:28.590	00:27.220		

## テクニカルシート (※申し込み時点の資料です)

\*\*\*\*\* 以下のデータはスキヤンにかけて実施報告書や Webなどで技術資料として公開します \*\*\*\*\*  
 テクニカルデータ (1競技につき1枚記入してください)

ふりがな	エフマルイチロクロク
ロボット名	F 0 1 6 6
ふりがな 参加者・製作者名	おがわ やすお 小川 靖夫 (グループ名: )
ロボットの寸法	D 2 5 0 mm × W 1 3 0 mm × H 1 0 0 mm 重量 8 0 0 g
バッテリーの種類・個数	N i - C d ・ 1 2 本 (公称電圧: 1 4 . 4 V)
モーターの種類・個数	<input type="checkbox"/> DCモータ/ <input checked="" type="checkbox"/> ステッピングモータ/ <input type="checkbox"/> その他 ・ 2 台 モーター出力: W モーターメーカー: シナノケンシ
センサの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> 赤外線/ <input type="checkbox"/> 可視光 1 3 個 その他(種類) 個 センサメーカー: 東芝・浜ホト
壁またはライン検出方法 および個数	<input type="checkbox"/> 光の反射量をADして測距/ <input checked="" type="checkbox"/> ON-OFF 2値化デジタルセンサ/ <input type="checkbox"/> その他 ( ) 個数: 1 3 ( <input type="checkbox"/> 可視光 <input checked="" type="checkbox"/> 赤外線)
車輪の個数・寸法	2 個 φ 5 1 mm 幅 8 mm
プロセッサの種類 クロック速度	<input checked="" type="checkbox"/> H 8 / <input type="checkbox"/> H 8 S / <input type="checkbox"/> S H / <input type="checkbox"/> R X / <input type="checkbox"/> A R M系 / <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: H 8 / 3 0 4 8 F-one ) 19.66MHz
ROM/RAM	1 2 8 kB / 2 5 6 kB
プログラム言語	<input checked="" type="checkbox"/> C言語/ <input checked="" type="checkbox"/> アセンブラ/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
マウス探索法	<input type="checkbox"/> 求心法/ <input type="checkbox"/> 足立法/ <input type="checkbox"/> 左手法/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
トレロボコース記憶	<input checked="" type="checkbox"/> あり/ <input type="checkbox"/> なし
開発ツール	<input type="checkbox"/> GDL/ <input type="checkbox"/> GCC/ <input type="checkbox"/> ルネサスコンパイラ (HEW等) / <input checked="" type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> Eclipse (LPCXpresso等) / <input type="checkbox"/> その他 ( )
今までの実績	大会出場歴 十数年
アピール	ロボットは11歳です。

## ロボトレース競技

順位	リタイア			
ロボット名	シュバイン			
操作者	相馬稔			
所属	プロジェクトCANI① (新潟)			
出走	6			
ベストタイム				
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
R	R	R		

テクニカルシート (※申し込み時点の資料です)

\*\*\*\*\* 以下のデータはスキヤパにかけて実施報告書やWebなどで技術資料として公開します \*\*\*\*\*  
 テクニカルデータ (1競技につき1枚記入してください)

ふりがな	しゅばいん
ロボット名	シュバイン
ふりがな 参加者・製作者名	相馬 稔 (グループ名: プロジェクトCANI①)
ロボットの寸法	D 160 mm×W 220 mm×H 195 mm 重量 400g
バッテリーの種類・個数	単3電池 ・ 4 本 (公称電圧: 6 V)
モータの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> DCモータ/ <input type="checkbox"/> ステッピングモータ/ <input type="checkbox"/> その他 ・ 2台 モータ出力: 0.75W モータメーカー: マブチモータ
センサの種類・個数	<input type="checkbox"/> 赤外線/ <input type="checkbox"/> 可視光 3個 その他(種類) 1個 センサメーカー: 浜松ホトニクス
壁またはライン検出方法 および個数	<input type="checkbox"/> 光の反射量をADして測距/ <input checked="" type="checkbox"/> ON-OFF 2値化デジタルセンサ/ <input type="checkbox"/> その他 ( ) 個数: 4 ( <input type="checkbox"/> 可視光 <input checked="" type="checkbox"/> 赤外線 )
車輪の個数・寸法	2 個 φ 36 mm 幅 16 mm
プロセッサの種類 クロック速度	<input type="checkbox"/> H8/ <input type="checkbox"/> H8S/ <input type="checkbox"/> SH/ <input type="checkbox"/> RX/ <input type="checkbox"/> ARM系/ <input checked="" type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: PIC16F ) 10.0 MHz
ROM/RAM	1.75 kByte / 64 Byte
プログラム言語	<input checked="" type="checkbox"/> C言語/ <input type="checkbox"/> アセンブラ/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
マウス探索法	<input type="checkbox"/> 求心法/ <input type="checkbox"/> 足立法/ <input type="checkbox"/> 左手法/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
トレロボコース記憶	<input type="checkbox"/> あり/ <input checked="" type="checkbox"/> なし
開発ツール	<input type="checkbox"/> GDL/ <input type="checkbox"/> GCC/ <input type="checkbox"/> ルネサスコンパイラ (HEW等) / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> Eclipse(LPCpresso等)/ <input checked="" type="checkbox"/> その他 ( Hitech-C )
今までの実績	特にありません
アピール	今年初参加グループのプロジェクトCANIです。園児向け等イベントで一番人気のロボットですが、レースとなると厳しい結果になりそうです。たくさんの応援をもらって来ましたのでがんばります!

## ロボットレース競技

順位	リタイア			
ロボット名	CAN I			
操作者	杉田春日			
所属	プロジェクトCAN I② (新潟)			
出走	10			
ベストタイム				
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
R	R	R		

## テクニカルシート (※申し込み時点の資料です)

\*\*\*\*\* 以下のデータはスキャナにかけて実施報告書やWebなどで技術資料として公開します \*\*\*\*\*  
 テクニカルデータ (1競技につき1枚記入してください)

ふりがな	かに
ロボット名	CAN I
ふりがな 参加者・製作者名	すぎた はるひ 杉田 春日 (グループ名: プロジェクトCAN I②)
ロボットの寸法	D 160 mm×W 200 mm×H 100 mm 重量 300g
バッテリーの種類・個数	単3電池 4本 (公称電圧: 6V)
モータの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> DCモータ/ <input type="checkbox"/> ステッピングモータ/ <input type="checkbox"/> その他 2台 モータ出力: 0.75W モータメーカー: マブチモータ
センサの種類・個数	<input type="checkbox"/> 赤外線/ <input type="checkbox"/> 可視光 3個 その他(種類) 個 センサメーカー: 浜松ホトニクス
壁またはライン検出方法 および個数	<input type="checkbox"/> 光の反射盤をADして測距/ <input checked="" type="checkbox"/> ON-OFF 2値化デジタルセンサ/ <input type="checkbox"/> その他 ( ) 個数: 4 ( <input type="checkbox"/> 可視光 <input checked="" type="checkbox"/> 赤外線)
車輪の個数・寸法	2個 φ 36 mm 幅 16 mm
プロセッサの種類 クロック速度	<input type="checkbox"/> H8/ <input type="checkbox"/> H8S/ <input type="checkbox"/> SH/ <input type="checkbox"/> RX/ <input type="checkbox"/> ARM系/ <input checked="" type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: PIC16F) 10.0 MHz
ROM/RAM	1.75 kByte / 64 Byte
プログラム言語	<input checked="" type="checkbox"/> C言語/ <input type="checkbox"/> アセンブラ/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
マウス探索法	<input type="checkbox"/> 求心法/ <input type="checkbox"/> 足立法/ <input type="checkbox"/> 左手法/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
トレロボコース記憶	<input type="checkbox"/> あり/ <input checked="" type="checkbox"/> なし
開発ツール	<input type="checkbox"/> GDL/ <input type="checkbox"/> GCC/ <input type="checkbox"/> ルネサスコンパイラ (HEW等) / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> Eclipse (LPCXpresso等) / <input checked="" type="checkbox"/> その他 ( Hitech-C )
今までの実績	特にありません
アピール	今年初参加グループのプロジェクトCAN Iです。なるべくいい結果がだせるようにがんばります!暖かい目でみてください。

## ロボトレース競技

順位	リタイア			
ロボット名	特命広報係カニレッド			
操作者	佐藤寛紀			
所属	プロジェクトCANI③ (新潟)			
出走	5			
ベストタイム				
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
R	R	R		

## テクニカルシート (※申し込み時点の資料です)

\*\*\*\*\* 以下のデータはスキャナにかけて実施報告書やWebなどで技術資料として公開します \*\*\*\*\*  
 テクニカルデータ (1競技につき1枚記入してください)

ふりがな	とくめいこうほうかにれつど
ロボット名	特命広報係カニレッド
ふりがな 参加者・製作者名	さとう ひろき 佐藤 寛紀 (グループ名: プロジェクトCANI③)
ロボットの寸法	D 190 mm×W 200 mm×H 190 mm 重量 350g
バッテリーの種類・個数	単3電池 ・ 4本 (公称電圧: 6V)
モータの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> DCモータ/ <input type="checkbox"/> ステッピングモータ/ <input type="checkbox"/> その他 ・ 2台 モータ出力: 0.75W モータメーカー: マブチモータ
センサの種類・個数	<input type="checkbox"/> 赤外線/ <input type="checkbox"/> 可視光 3個 その他(種類) 個 センサメーカー: 浜松ホトニクス
壁またはライン検出方法 および個数	<input type="checkbox"/> 光の反射盤をADして測距/ <input checked="" type="checkbox"/> ON-OFF 2値化デジタルセンサ/ <input type="checkbox"/> その他 ( ) 個数: 4 ( <input type="checkbox"/> 可視光 <input checked="" type="checkbox"/> 赤外線)
車輪の個数・寸法	2 個 φ 36 mm 幅 16 mm
プロセッサの種類 クロック速度	<input type="checkbox"/> H8/ <input type="checkbox"/> H8S/ <input type="checkbox"/> SH/ <input type="checkbox"/> RX/ <input type="checkbox"/> ARM系/ <input checked="" type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: PIC16F ) 10.0 MHz
ROM/RAM	1.75 kByte / 64 Byte
プログラム言語	<input checked="" type="checkbox"/> C言語/ <input type="checkbox"/> アセンブラ/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
マウス探索法	<input type="checkbox"/> 求心法/ <input type="checkbox"/> 足立法/ <input type="checkbox"/> 左手法/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
トレロボコース記憶	<input type="checkbox"/> あり/ <input checked="" type="checkbox"/> なし
開発ツール	<input type="checkbox"/> GDL/ <input type="checkbox"/> GCC/ <input type="checkbox"/> ルネサスコンパイラ (HEW等) / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> Eclipse (LPCpresso等) / <input checked="" type="checkbox"/> その他 ( Hitech-C )
今までの実績	特にありません
アピール	今年初参加グループのプロジェクトCANIです。今回は1つでも多くのことを勉強させてもらい来年につなげたいと思います。 よろしくお願ひ致します。

## ロボットレース競技

順位	リタイア			
ロボット名	リフォーム			
操作者	千賀敏弘			
所属	福井大学からくり工房 I.sys			
出走	7			
ベストタイム				
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
R	R	R		

テクニカルシート (※申し込み時点の資料です)

\*\*\*\*\* 以下のデータはスキャナにかけて実施報告書やWebなどで技術資料として公開します \*\*\*\*\*  
 テクニカルデータ (1競技につき1枚記入してください)

ふりがな	
ロボット名	リフォーム
ふりがな 参加者・製作者名	千賀敏弘 (グループ名: からくり工房 I.sys)
ロボットの寸法	D 20 mm × W 13 mm × H 9 mm 重量 2.00 g
バッテリーの種類・個数	9V・1本 1.2V・3本 (公称電圧: V)
モータの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> DCモータ/ <input type="checkbox"/> ステッピングモータ/ <input type="checkbox"/> その他 台 モーター出力: 2100 mW モーターメーカー: マチモーター
センサの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> 赤外線/ <input type="checkbox"/> 可視光 3個 その他(種類) 1, 2個 センサメーカー: 糸松社, ROHM
またはライン検出方法 および個数	<input checked="" type="checkbox"/> 光の反射量をADして測距/ <input type="checkbox"/> ON-OFF 2値化デジタルセンサ/ <input type="checkbox"/> その他 ( ) 個数: 3 ( <input type="checkbox"/> 可視光 <input checked="" type="checkbox"/> 赤外線)
車輪の個数・寸法	2個 φ 56mm 幅 25mm
プロセッサの種類 クロック速度	<input checked="" type="checkbox"/> H8/ <input type="checkbox"/> H8S/ <input type="checkbox"/> SH/ <input type="checkbox"/> RX/ <input type="checkbox"/> ARM系/ <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: H8/3694) 20MHz
ROM/RAM	32 kB / 2,048 kB
プログラム言語	<input checked="" type="checkbox"/> C言語/ <input type="checkbox"/> アセンブラ/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
マウス探索法	<input type="checkbox"/> 求心法/ <input type="checkbox"/> 足立法/ <input type="checkbox"/> 左手法/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
トレロボコース記憶	<input type="checkbox"/> あり/ <input checked="" type="checkbox"/> なし
開発ツール	<input type="checkbox"/> GDL/ <input checked="" type="checkbox"/> GCC/ <input type="checkbox"/> ルネサスコンパイラ (HEW等) / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> Eclipse (LPCXpresso等) / <input type="checkbox"/> その他 ( )
今までの実績	
アピール	昨年のものからセンサーの制御方法を変更して、出走しました。 大会までに完成できました。

## ロボトレース競技

順位	リタイア			
ロボット名	プリン			
操作者	伊藤義宏			
所属	福井大学からくり工房 I.sys			
出走	8			
ベストタイム				
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
R	R	TIME OUT		

テクニカルシート (※申し込み時点の資料です)

\*\*\*\*\* 以下のデータはスキャナにかけて実施報告書や Web などで技術資料として公開します \*\*\*\*\*  
 テクニカルデータ (1 競技につき 1 枚記入してください)

ふりがな	
ロボット名	プリン
ふりがな 参加者・製作者名	伊藤 義宏 (グループ名: )
ロボットの寸法	D 225 mm × W 160 mm × H 80 mm 重量 430 g
バッテリーの種類・個数	単三アルカリ電池・6 本 (公称電圧: 9 V)
モータの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> DCモータ/ <input type="checkbox"/> ステッピングモータ/ <input type="checkbox"/> その他・2 台 モーター出力: W モーターメーカー: コナチ
センサの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> 赤外線/ <input type="checkbox"/> 可視光 4 個 その他 (種類) 個 センサメーカー: ROHM
壁またはライン検出方法 および個数	<input checked="" type="checkbox"/> 光の反射量を AD して測距/ <input type="checkbox"/> ON-OFF 2 値化デジタルセンサ/ <input type="checkbox"/> その他 ( ) 個数: 4 ( <input type="checkbox"/> 可視光 <input checked="" type="checkbox"/> 赤外線 )
車輪の個数・寸法	2 個 φ 44 mm 幅 15 mm
プロセッサの種類 クロック速度	<input checked="" type="checkbox"/> H8/ <input type="checkbox"/> H8S/ <input type="checkbox"/> SH/ <input type="checkbox"/> RX/ <input type="checkbox"/> ARM系/ <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: H8/3694 ) 20. MHz
ROM/RAM	32 kB / 2 kB
プログラム言語	<input checked="" type="checkbox"/> C言語/ <input type="checkbox"/> アセンブラ/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
マウス探索法	<input type="checkbox"/> 求心法/ <input type="checkbox"/> 足立法/ <input type="checkbox"/> 左手法/ <input type="checkbox"/> その他 ( )
トレロボコース記憶	<input type="checkbox"/> あり/ <input checked="" type="checkbox"/> なし
開発ツール	<input checked="" type="checkbox"/> GDL/ <input type="checkbox"/> GCC/ <input type="checkbox"/> ルネサスコンパイラ (HEW 等) / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> Eclipse (LPCXpresso 等) / <input type="checkbox"/> その他 ( )
今までの実績	なし
アピール	初めて作りました。 成作期間が1か月くらいです。