

第 29 回マイクロマウス北陸信越地区大会 競技結果

平成 23 年 10 月 2 日 (日)
会場 新潟県立自然科学館

主催 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 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29回マイクロマウス北陸信越地区大会 実施要項

- 1 主催 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 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23年10月 2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
~16:50 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 19台、ハーフ 8台、ロボットレース 6台

7 大会実行委員

大会委員長	三村 宣治	(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	(財)ニューテクノロジー振興財団 常務理事 理事局長
審査委員長	渡辺 諭	エフテック株式会社
競技委員長	川谷 亮治	福井大学 工学部 准教授
大会委員	(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
大会事務局	近田 梨絵	新潟県立自然科学館

福井、東京、滋賀、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	MiceSweeper	宇都宮 正和		00:04.57	優勝(シード権)
2	weep Layer	長谷川 信		00:08.28	第2位
3	Mono	竹本 裕太	東京理科大学 Mice	00:09.04	第3位
4	錦式式・改	寺崎 清	電気通信大学ロボメカ工房	00:09.19	特別賞
5	kuppa	高橋 良太	東京理科大学 Mice	00:14.66	特別賞
6	TYU 三郎	小川 靖夫	エフテック株式会社	00:27.14	
7	SPD-3	谷内田 茂成	新潟コンピュータ専門学校	00:37.84	
8	nsd6	西田 和嗣	福井大学からくり工房 I.Sys	00:56.18	
9	XA-KIT 試作機	飯田 一輝	からくり工房 A:Mac	00:56.26	
10	Rayca	飯田 一輝	からくり工房 A:Mac	01:02.51	
11	Biginning Mouse	川上 早苗	株式会社アールティ	01:09.06	
12	SSTN-B	笹谷 禎伸	福井大学からくり工房 I.Sys	01:13.77	
13	シロスケ	中瀬 優	東京理科大学 Mice	01:21.40	特別賞(ブービー賞)
14	Kim Mouse Classic	木村 駿介	東京理科大学中村研	01:31.11	
	HMMR	浜岡 翔太、諸岡 睦	福井大学からくり工房 I.Sys	リタイア	
	錦惨式	寺崎 清	電気通信大学ロボメカ工房	リタイア	
	SSH	清水 祐亮	福井大学からくり工房 I.Sys	リタイア	
	さくらねずみ 5	佐倉 俊祐	東京理科大学 Mice	リタイア	
	錦風来魚	村上 青児	東京理科大学 Mice	リタイア	

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	Mono	竹本 裕太	東京理科大学 Mice	00:06.74	優勝
2	Mini かむかむ	福井 善朗	奈良先端科学技術大学院大学・東京理科大学中村研	00:07.57	第2位
3	SaharaMouse09M	菅原 昌弥		00:09.10	第3位
4	Black Eye	宇都宮 正和		00:24.17	
5	青坊主	中川 範晃	株式会社アールティ	00:36.78	
	ドドド	川上 靖次	株式会社アールティ	00:38.98	
	Bee Clone 01	諸岡 睦	福井大学からくり工房 I.Sys	リタイア	
	ゴゴゴ	川上 靖次	株式会社アールティ	リタイア	

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	Sun Work	谷内田 茂成	新潟コンピュータ専門学校	00:16.68	優勝
	Sun Work	谷内田 茂成	新潟コンピュータ専門学校	00:20.72	1位のロボットを表彰
2	F0166	小川 靖夫	エフテック株式会社	00:28.42	第2位
3	錦参式 TR	寺崎 清	電気通信大学ロボメカ工房	00:38.61	第3位
	NIZIMASU02	相川 駿介	新潟大学科学技術研究部	リタイア	
	(まる)	小川 靖夫	エフテック株式会社	リタイア	

完走率 クラシック73% ハーフ63% トレース67%

ハーフ競技は出走が10台に満たないためシード権なし

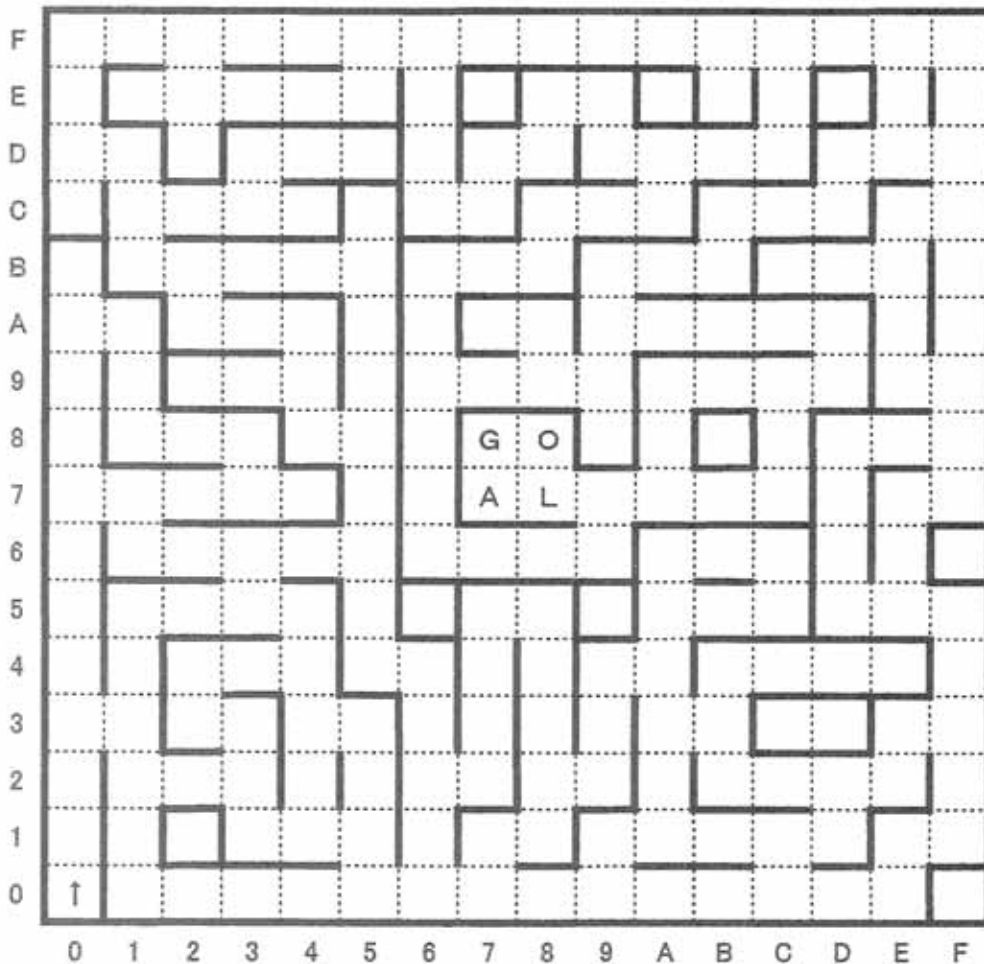
平成23年10月2日
於：新潟県立自然科学館

第29回マイクロマウス北陸信越大会 マイクロマウス競技

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



西回り 57歩21折、南回り 57歩22折

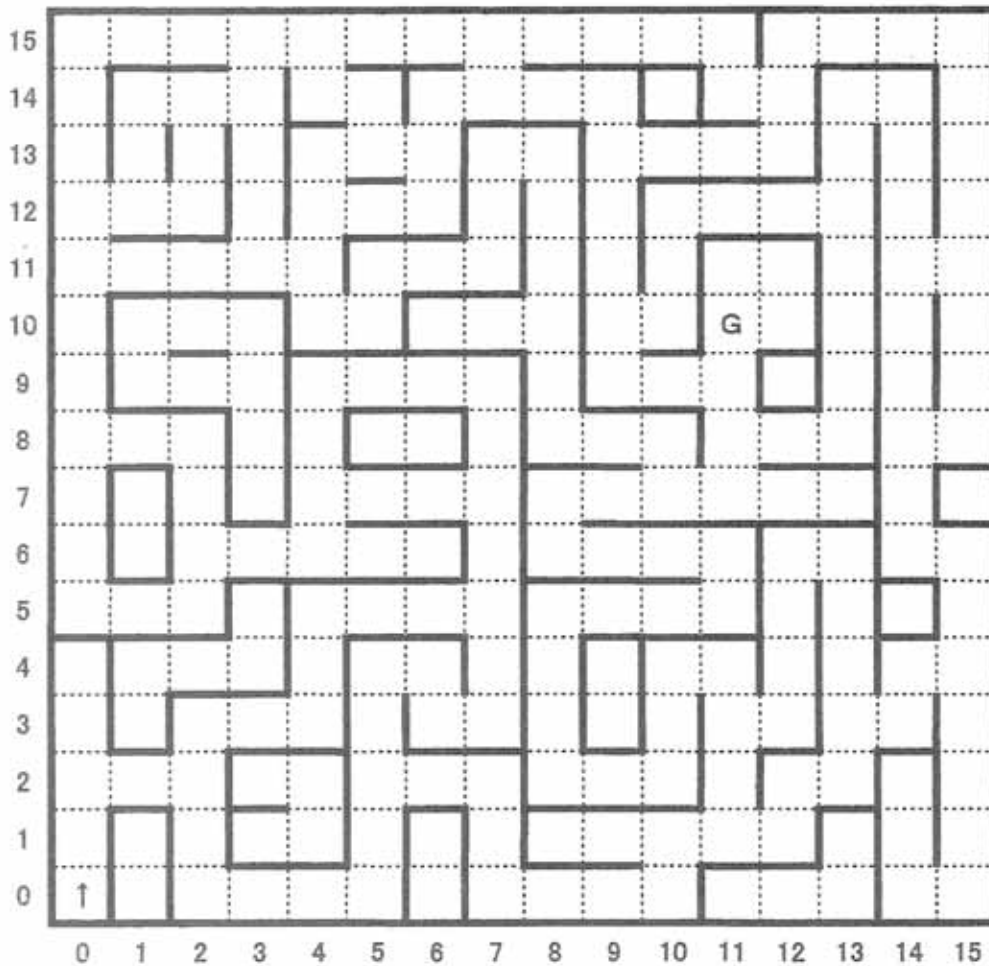
2011年10月2日
於：新潟県立自然科学館

2011年北陸信越地区大会 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 47歩 20折、南回り 47歩 20折

トレロボ競技コース
(支部作成オリジナルコース)



合成写真のため歪んでいます



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。今回は 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。

マイコンは、H8 や SH などルネサス系が多いですが、ARM 系を利用しているロボットも見られます。

DC モータを利用したマウスは、日本サーボ製を利用したものが多く、マクソン製やミニモ製などもみられました。ハーフサイズではインドアプレーン用の歯車を利用することで小型、軽量化を図っているようです。ステッピングモータは、日本サーボ、シナノケンシ製を利用しているようです。

迷路の構成は、作者のお一人である東京理科大学の中村先生が来場しており、先生の説明によると初心者もエキスパートの人も楽しめるをコンセプトに組まれたとのこと。その狙い通り、ベテランの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り、1 区画ごとの走りがきちんとできていた初心者はゴールに入って実績を残せるという結果でした。クラシック競技で 5 回ともゴールまで入ったロボットは、寺崎さん 1 人。特別賞として奨励賞が授与されました。

クラシック競技優勝の宇都宮さんのマウスは、観客全員が息を呑む速さ。ハーフサイズの福井さんのマウスの記録も大変速く、マウス全体の昨年からの技術アップがみられました。

ロボ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おり、6 台のエントリー中、4 台にその機能が実装されていました。

マイクロマウス競技

順位	1 位			
ロボット名	MiceSweeper			
操作者	宇都宮 正和			
所属				
出走	17			
ベストタイム	00:04.57			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
00:36.63	00:06.67	00:05.09	00:04.57	00:04.75

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	まいすずいーばーつー
ロボット名	MiceSweeper II
ふりがな 参加者・製作者名	同上 (グループ名:)
ロボットの寸法	D112mm × W78mm × H 35mm 重量 110g
バッテリーの種類・個数	リチウムポリマー ・ 3セル (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 ・ 3台
センサの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> 赤外線 / <input type="checkbox"/> 可視光 ・ 6個
壁またはライン検出方法	<input checked="" type="checkbox"/> アナログ式 (光の反射量にて測距) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (ある・なし) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (PSD など) / <input type="checkbox"/> その他 ()
車輪の個数・寸法	左右 2個 φ25mm 幅 8mm
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"/> ARM系 / <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: SH7137) . 80 MHz
ROM/RAM	256kB / 16kB
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 / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> その他 ()
今までの実績	2010年 全日本エキスパート決勝 4位 ニューテクノロジー賞
アピール	吸引装置を搭載し、地面にタイヤを押し付けてグリップを稼ぐことで高速なターンを可能としています。

(連絡事項)

マイクロマウス競技

順位	2位			
ロボット名	eep Layer			
操作者	長谷川 信			
所属				
出走	19			
ベストタイム	00:08.28			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
R	01:04.21	00:13.12	R	00:08.28

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	でいーぶ れいやー
ロボット名	δ eep Layer
ふりがな 参加者・製作者名	はせがわ しん 長谷川 信 (グループ名:)
ロボットの寸法	D100mm × W85mm × H25mm 重量 80 g
バッテリーの種類・個数	Li-Po ・ 2本 (公称電圧: 7.4V)
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
センサの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> 赤外線 / <input type="checkbox"/> 可視光 ・ 4個
壁またはライン検出方法	<input checked="" type="checkbox"/> アナログ式 (光の反射量にて測距) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (ある・なし) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (PSD など) / <input type="checkbox"/> その他 ()
車輪の個数・寸法	左右 2個 φ 25mm 幅 8mm
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"/> ARM系 / <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: SH7125) 40MHz
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 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 / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> その他 ()
今までの実績	2011年 関西地区大会、中部初級者大会、東日本地区大会参加
アピール	通常の足立法とは違う探索方法を実装し、走行しようと思っています。 また、斜め走行も取り入れたいと思っています。

(連絡事項)

マイクロマウス競技

順位	3位			
ロボット名	Mono			
操作者	竹本 裕太			
所属	東京理科大学 Mice			
出走	18			
ベストタイム	00:09.04			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
R	R	02:31.57	00:09.04	R

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	もの		
ロボット名	Mono		
ふりがな 参加者・製作者名	たけもとゆうた 竹本裕太 (グループ名:東京理科大学 Mice)		
ロボットの寸法	D 63 × W 42 × H 18	重量	29g
バッテリーの種類・個数	Lipo 2S 公称電圧: 7.4V)		
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 ・ 台		
センサの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> 赤外線 / <input type="checkbox"/> 可視光 ・ 4個		
壁またはライン検出方法	<input checked="" type="checkbox"/> アナログ式 (光の反射量にて測距) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (ある・なし) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (PSD など) / <input type="checkbox"/> その他 ()		
車輪の個数・寸法	左右 4 個	φ 12.5 mm	幅 2mm
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"/> ARM系 / <input checked="" type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: RX62T) 96.0MHz		
ROM/RAM	256kB / 32kB		
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 checked="" type="checkbox"/> その他 (独自)		
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 / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> その他 ()		
今までの実績	東日本大会 マイクロマウス 2位		
アピール	ハーフ・フル両方に対応させるのは大変でした。両方での完走を目指します。 スタッパでハーフサイズということ、4輪ということの評価してもらえると嬉しいです。		

(連絡事項)

マイクロマウス競技

順位	4位 特別賞 (奨励賞。5回とも走行したことを評価)			
ロボット名	錦式式・改			
操作者	寺崎 清			
所属	電気通信大学ロボメカ工房			
出走	12			
ベストタイム	00:09.19			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
00:42.24	00:42.14	00:09.65	00:09.39	00:09.19

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	にしきにしき・かい			
ロボット名	錦式式・改			
ふりがな 参加者・製作者名	寺崎 清 (グループ名: 電気通信大学ロボメカ工房)			
ロボットの寸法	D95mm ×W	75mm×H	24.5mm	重量 50g
バッテリーの種類・個数	リチウムポリマーバッテリー・ 2本 (公称電圧: 7.4V)			
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			
センサの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> 赤外線/ <input type="checkbox"/> 可視光・ 4個			
壁またはライン検出方法	<input checked="" type="checkbox"/> アナログ式 (光の反射量にて測距) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (ある・なし) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (PSD など) / <input type="checkbox"/> その他 ()			
車輪の個数・寸法	左右	2個	φ 24.5mm	幅 6.5mm
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"/> ARM系 / <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: SH7125) . 50MHz			
ROM/RAM	512kB / 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 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 / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> その他 ()			
今までの実績				
アピール	軽めのマシンです。			

(連絡事項)

マイクロマウス競技

順位	5位 特別賞(アイデア賞。前後のセンサ取付け、Uターンなしでの探索を評価)			
ロボット名	kuppa			
操作者	高橋 良太			
所属	東京理科大学 Mice			
出走	10			
ベストタイム	00:14.66			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
R	01:25.66	00:26.17	00:14.66	

テクニカルシート(申し込み時点の資料です)

(グループ参加の場合はグループの住所等を記入)

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	くっぱ
ロボット名	kuppa
ふりがな 参加者・製作者名	高橋良太 (グループ名:)
ロボットの寸法	D 135 mm × W 91 mm × H 55 mm 重量 650 g
バッテリーの種類・個数	リポ・4本(公称電圧: 3.7×4V)
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
センサの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> 赤外線/ <input type="checkbox"/> 可視光・8個
壁またはライン検出方法	<input checked="" type="checkbox"/> アナログ式(光の反射量にて測距)/ <input type="checkbox"/> デジタル式(ある・なし) <input type="checkbox"/> デジタル式(PSDなど)/ <input type="checkbox"/> その他()
車輪の個数・寸法	左右 2個 φ 52 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"/> ARM系/ <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: SH1725) 50 MHz
ROM/RAM	128 kB / 6 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/ <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ/ <input type="checkbox"/> その他()
今までの実績	2011年 東日本大会 特別賞
アピール	このロボットの一番のアピールポイントは前後にセンサーが取り付けられて、スイッチバック走行ができるという点です。小さなロボットにも、時間もロスせずには済みます。

(連絡事項)

マイクロマウス競技

順位	6位			
ロボット名	TYU 三郎			
操作者	小川 靖夫			
所属	エフテック株式会社			
出走	13			
ベストタイム	00:27.14			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
02:02.79	R	00:27.14	R	

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	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	D 130mm × W 85mm × H 95mm 重量 720g
バッテリーの種類・個数	Ni-MH ・ 14本 (公称電圧: 1.6.8 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
センサの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> 赤外線 / <input type="checkbox"/> 可視光 ・ 4 個
壁またはライン検出方法	<input checked="" type="checkbox"/> アナログ式 (光の反射量にて測距) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (ある・なし) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (PSD など) / <input type="checkbox"/> その他 ()
車輪の個数・寸法	左右 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"/> ARM系 / <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: H8/3048F) 19.66MHz
ROM/RAM	128kB / 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 / <input checked="" type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <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 優勝、入賞
アピール	TYU三郎、11歳です (たぶん)

(連絡事項)

マイクロマウス競技

順位	7 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	11			
ベストタイム	00:37.84			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
01:28.45	00:37.84	R	R	R

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	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:)
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: 7.4V/1本)
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個
センサの種類・個数	<input type="checkbox"/> 赤外線/ <input checked="" type="checkbox"/> 可視光・ 6個
壁またはライン検出方法	<input checked="" type="checkbox"/> アナログ式 (光の反射量にて測距) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (ある・なし) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (PSD など) / <input type="checkbox"/> その他 ()
車輪の個数・寸法	左右 2 個 φ 4.4 mm 幅 8 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"/> ARM系 / <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: H8S/2357) . 20MHz
ROM/RAM	512 kB / 128 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 / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> その他 ()
今までの実績	第27回マイクロマウス北陸信越地区大会 マイクロマウス競技 優勝
アピール	

(連絡事項)

マイクロマウス競技

順位	8 位			
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	00:56.18			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
R	R	R	R	00:56.18

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	天すみすてい-えぬ ひー
ロボット名	SSTN-B
ふりがな 参加者・製作者名	谷谷 模倣 (グループ名:)
ロボットの寸法	D mm × W mm × H mm 重量 g
バッテリーの種類・個数	GPバッテリー-400 ・ 12 本 (公称電圧: 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
センサの種類・個数	<input type="checkbox"/> 赤外線/ <input checked="" type="checkbox"/> 可視光 ・ 4 個
壁またはライン検出方法	<input checked="" type="checkbox"/> アナログ式 (光の反射量にて測距) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (ある・なし) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (PSD など) / <input type="checkbox"/> その他 ()
車輪の個数・寸法	左右 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"/> ARM系 / <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: H8-3664) . /6 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 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 / <input checked="" type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> その他 ()
今までの実績	2014年 全日本マイクロマウス大会 15位・特別賞
アピール	

(連絡事項)

マイクロマウス競技

順位	9 位			
ロボット名	XA-KIT 試作機			
操作者	飯田 一輝			
所属	からくり工房 A:Mac			
出走	1			
ベストタイム	00:56.26			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
00:56.29	R	R	R	00:56.26

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	えつくすえーきつと しさくき	
ロボット名	XA-KIT 試作機	
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 100 mm × W 80 mm × H 50 mm 重量 400 g	
バッテリーの種類・個数	NiMH ・ 9本 (公称電圧: 1.2 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 ・ 台	
センサの種類・個数	<input type="checkbox"/> 赤外線 / <input checked="" type="checkbox"/> 可視光 ・ 4個	
壁またはライン検出方法	<input checked="" type="checkbox"/> アナログ式 (光の反射量にて測距) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (ある・なし) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (PSDなど) / <input type="checkbox"/> その他 ()	
車輪の個数・寸法	左右 2 個 φ 50 mm 幅 7 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"/> 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 checked="" type="checkbox"/> 足立法 / <input type="checkbox"/> 左手法 / <input type="checkbox"/> その他 (トレモー法)	
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 / <input checked="" type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> その他 ()	
今までの実績	昨年度全日本大会 エキスパート決勝 17 位	
アピール	ステッピングモーター、H8 マイコン、可視光センサ、ジャイロなしというレトロな構成でそこそこ走るマウスです。	

(連絡事項)

マイクロマウス競技

順位	10位			
ロボット名	Rayca			
操作者	飯田 一輝			
所属	からくり工房 A:Mac			
出走	15			
ベストタイム	01:02.51			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
01:02.51	01:15.79	R	R	

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	れいかー
ロボット名	Rayca
ふりがな 参加者・製作者名	いいた かずき 飯田 一輝 (グループ名:)
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	LiPo ・ 2本 (公称電圧: 3.7 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
センサの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> 赤外線 / <input type="checkbox"/> 可視光 ・ 4個
壁またはライン検出方法	<input checked="" type="checkbox"/> アナログ式 (光の反射量にて測距) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (ある・なし) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (PSD など) / <input type="checkbox"/> その他 ()
車輪の個数・寸法	左右 2 個 φ 25 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"/> ARM系 / <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: SH7125) . 48 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 type="checkbox"/> 足立法 / <input type="checkbox"/> 左手法 / <input checked="" type="checkbox"/> その他 (トレモー法)
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 / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> その他 ()
今までの実績	なし
アピール	初めてマトモに走るようになったDCマウスです。ジャイロセンサを積んではいますが、使ってません。だれか上手い使い方を教えてください。

(連絡事項)

マイクロマウス競技

順位	11 位			
ロボット名	Beginning Mouse			
操作者	川上 早苗			
所属	株式会社アールティ			
出走	4			
ベストタイム	01:09.06			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
01:09.10	R	01:09.06		

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	はじめてのロボット
ロボット名	Beginning Mouse
ふりがな 参加者・製作者名	川上 早苗 (グループ名:)
ロボットの寸法	D/21 mm × W/75 mm × H/80 mm 重量 459 g
バッテリーの種類・個数	114mAh 単3電池 / 本 (公称電圧: 1.2 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
センサの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> 赤外線 / <input checked="" type="checkbox"/> 可視光 4個
壁またはライン検出方法	<input checked="" type="checkbox"/> アナログ式 (光の反射量にて測距) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (ある・なし) <input type="checkbox"/> デジタル式 (PSD など) / <input type="checkbox"/> その他 ()
車輪の個数・寸法	左右 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"/> ARM系 / <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: Renesas SH725) .48 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 / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> その他 ()
今までの実績	
アピール	株式会社アールティで開発したクラシック競技用マイクロマウス専用キット「Pi:CO Classic」です。これからマウスを始めた人にも気軽に手に取ってほしいと思います。

(連絡事項)

マイクロマウス競技

順位	12位			
ロボット名	SSTN-B			
操作者	笹谷 禎伸			
所属	福井大学からくり工房 I.Sys			
出走	9			
ベストタイム	01:13.77			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
R	01:13.78	R	01:13.77	R

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	天すみすてい-えぬ ひー
ロボット名	SSTN-B
ふりがな 参加者・製作者名	いさたに ちかお 笹谷 禎伸 (グループ名:)
ロボットの寸法	D mm × W mm × H mm 重量 g
バッテリーの種類・個数	GPバッテリー-400 ・ 12本 (公称電圧: 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
センサの種類・個数	<input type="checkbox"/> 赤外線 / <input checked="" type="checkbox"/> 可視光 ・ 4個
壁またはライン検出方法	<input checked="" type="checkbox"/> アナログ式 (光の反射量にて測距) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (ある・なし) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (PSD など) / <input type="checkbox"/> その他 ()
車輪の個数・寸法	左右 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"/> ARM系 / <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: H8-3664) . /6 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 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 / <input checked="" type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> その他 ()
今までの実績	2014年 全日本マイクロマウス大会 15位・特別賞
アピール	

(連絡事項)

マイクロマウス競技

順位	13位 特別賞(ブービー賞)			
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	8			
ベストタイム	01:21.40			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
01:21.40	R	R	R	R

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	しろうけ
ロボット名	シロスケ
ふりがな 参加者・製作者名	なかせ 優 (グループ名:東京理科大学 Mice)
ロボットの寸法	D130 mm × W 76 mm × H 41 mm 重量 250 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
センサの種類・個数	<input type="checkbox"/> 赤外線/ <input checked="" type="checkbox"/> 可視光 . 4個
壁またはライン検出方法	<input checked="" type="checkbox"/> アナログ式(光の反射量にて測距)/ <input type="checkbox"/> デジタル式(ある・なし) <input type="checkbox"/> デジタル式(PSDなど)/ <input type="checkbox"/> その他()
車輪の個数・寸法	左右 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"/> ARM系/ <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: η125) . 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/ <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ/ <input type="checkbox"/> その他()
今までの実績	2015年日本フレックスマウス5位
アピール	本ロボットの利便性を最大限に引き出す。

(連絡事項)

マイクロマウス競技

順位	14位			
ロボット名	Kim Mouse Classic			
操作者	木村 駿介			
所属	東京理科大学中村研			
出走	2			
ベストタイム	01:31.11			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
R	R	R	01:31.11	R

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	きむ まうす くらしっく
ロボット名	Kim Mouse Classic
ふりがな 参加者・製作者名	きむら しゅんすけ 木村 駿介 (グループ名: 中村研究室)
ロボットの寸法	D 120 mm × W 77 mm × H 79 mm 重量 約 500 g
バッテリーの種類・個数	リチウムイオンポリマー ・ 1 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
センサの種類・個数	<input type="checkbox"/> 赤外線 / <input checked="" type="checkbox"/> 可視光 ・ 4 個
壁またはライン検出方法	<input checked="" type="checkbox"/> アナログ式 (光の反射量にて測距) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (ある・なし) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (PSD など) / <input type="checkbox"/> その他 ()
車輪の個数・寸法	左右 各 1 個 φ 44 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"/> ARM系 / <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: SH7125) . 48 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 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 / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> その他 ()
今までの実績	なし
アピール	マイクロマウスを初めて作りました。 キットのベータ版ですが、前壁制御と足立法アルゴリズムは自分でコーディングしました。

(連絡事項)

マイクロマウス競技

順位	位			
ロボット名	HMMR			
操作者	浜岡 翔太、諸岡 睦			
所属	福井大学からくり工房 I.Sys			
出走	3			
ベストタイム	リタイア			
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)

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	ふりがな
ロボット名	HMMR
ふりがな 参加者・製作者名	^{はまおか しょうた} 浜岡翔太、 ^{もろおか ちかみ} 諸岡睦 (グループ名:)
ロボットの寸法	D 135 mm × W 70 mm × H 80 mm 重量 600 g
バッテリーの種類・個数	ニッケル水素 ・ 12 本 (公称電圧: 14.4 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
センサの種類・個数	<input type="checkbox"/> 赤外線 / <input checked="" type="checkbox"/> 可視光 ・ 4 個
壁またはライン検出方法	<input type="checkbox"/> アナログ式 (光の反射量にて測距) / <input checked="" type="checkbox"/> デジタル式 (ある・なし) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (PSD など) / <input type="checkbox"/> その他 ()
車輪の個数・寸法	左右 2 個 φ 48 mm 幅 7 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"/> 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 checked="" type="checkbox"/> GDL / <input type="checkbox"/> GCC / <input type="checkbox"/> ルネサスコンパイラ / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> その他 ()
今までの実績	第31回 全日本マイクロマウス大会 プラチナマンクラス 出走
アピール	去年の北陸信越地区大会のときよくまわることができなかったため、今回はゴールまで走り着いて結果を残したいです。

(連絡事項)

マイクロマウス競技

順位	位			
ロボット名	錦惨式			
操作者	寺崎 清			
所属	電気通信大学ロボメカ工房			
出走	6			
ベストタイム	リタイア			
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)

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	にしきさんしき			
ロボット名	錦惨式			
ふりがな 参加者・製作者名	寺崎 清 (グループ名: 電気通信大学ロボメカ工房)			
ロボットの寸法	D95mm × W	75mm × H	13.5mm	重量 16.1g
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: 3.7V)			
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			
センサの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> 赤外線 / <input type="checkbox"/> 可視光 ・ 4個			
壁またはライン検出方法	<input checked="" type="checkbox"/> アナログ式 (光の反射量にて測距) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (ある・なし) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (PSD など) / <input type="checkbox"/> その他 ()			
車輪の個数・寸法	左右	4個	φ	13.5mm 幅 5mm
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"/> ARM系 / <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: STM32) 64MHz			
ROM/RAM	64kB / 20kB			
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"/> 衆心法 / <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 / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input checked="" type="checkbox"/> その他 (Eclipse)			
今までの実績				
アピール	クラシックサイズ最軽量マシンを自指しています。			

(連絡事項)

マイクロマウス競技

順位	位			
ロボット名	SSH			
操作者	清水 祐亮			
所属	福井大学からくり工房 I.Sys			
出走	7			
ベストタイム	リタイア			
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)

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 ゆうりや
ロボット名	SSH
ふりがな 参加者・製作者名	しみず ゆうりや 清水 祐亮 (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 330 mm × W 85 mm × H 80 mm 重量 680 g
バッテリーの種類・個数	Ni-MH ・ 12本 (公称電圧: 14 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
センサの種類・個数	<input type="checkbox"/> 赤外線 / <input checked="" type="checkbox"/> 可視光 ・ 4個
壁またはライン検出方法	<input checked="" type="checkbox"/> アナログ式 (光の反射量にて測距) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (ある・なし) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (PSDなど) / <input type="checkbox"/> その他 ()
車輪の個数・寸法	左右 1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"/> ARM系 / <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: 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 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 / <input checked="" type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> その他 ()
今までの実績	H23年8A 金沢市の根大会 リタイア H23年9A 中部初級大会 リタイア
アピール	がんばります。

(連絡事項)

マイクロマウス競技

順位	位			
ロボット名	さくらねずみ5			
操作者	佐倉 俊祐			
所属	東京理科大学 Mice			
出走	14			
ベストタイム	リタイア			
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)

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	さくらねずみ5
ロボット名	さくらねずみ5
ふりがな 参加者・製作者名	佐倉 俊祐 (グループ名:)
ロボットの寸法	D 100 mm × W 75 mm × H 22 mm 重量 76 g
バッテリーの種類・個数	Li-Po ・ 7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 ・ 台
センサの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> 赤外線 / <input type="checkbox"/> 可視光 ・ 4個
壁またはライン検出方法	<input checked="" type="checkbox"/> アナログ式 (光の反射量にて測距) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (ある・なし) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (PSD など) / <input type="checkbox"/> その他 ()
車輪の個数・寸法	左右 4個 φ 22 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 type="checkbox"/> SH / <input type="checkbox"/> ARM系 / <input checked="" type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: RX62T) .96 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 / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> その他 ()
今までの実績	全日本大会 2位, など
アピール	十十X走行で走り切りました。

(連絡事項)

マイクロマウス競技

順位	位			
ロボット名	錦風来魚			
操作者	村上 青児			
所属	東京理科大学 Mice			
出走	16			
ベストタイム	リタイア			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
R	R			

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	にしきふうらいうお			
ロボット名	錦風来魚			
ふりがな 参加者・製作者名	むらかみせいじ 村上青児 (グループ名：東京理科大学 Mice)			
ロボットの寸法	D	129mm	×W	74mm×H 30mm 重量 122g
バッテリーの種類・個数	LiPo	・	2本	(公称電圧： 7.4V)
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			
センサの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> 赤外線 / <input type="checkbox"/> 可視光 ・ 4 個			
壁またはライン検出方法	<input checked="" type="checkbox"/> アナログ式 (光の反射量にて測距) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (ある・なし) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (PSD など) / <input type="checkbox"/> その他 ()			
車輪の個数・寸法	左右	2 個	φ	29mm 幅 74mm
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"/> ARM系 / <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名：STM32F103RET6) . 72MHz			
ROM/RAM	512kB / 64kB			
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 / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input checked="" type="checkbox"/> その他 (RIDE7)			
今までの実績	2010 学生大会サーキット競技 2 位 2010 全国大会フレッシュマン競技 2 位			
アピール	吸引マウスですが、スケジュール的に間に合わなく吸引できないので、ただのマウスです。OLED も付いてますが、これも時間がなくたぶんアピールポイントになりません。三軸加速度センサも付いていますが、使えてないのでだめです。けどがんばってみます。			

(連絡事項)

マイクロマウスハーフ競技

順位	1 位			
ロボット名	Mono			
操作者	竹本 裕太			
所属	東京理科大学 Mice			
出走	4			
ベストタイム	00:06.74			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
00:32.46	R	00:08.32	00:07.11	00:06.74

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	もの
ロボット名	Mono
ふりがな 参加者・製作者名	たけもとゆうた 竹本裕太 (グループ名: 東京理科大学 Mice)
ロボットの寸法	D 63 × W 42 × H 18 重量 29g
バッテリーの種類・個数	Lipo 2S 公称電圧: 7.4V)
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 ・ 台
センサの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> 赤外線 / <input type="checkbox"/> 可視光 ・ 4個
壁またはライン検出方法	<input checked="" type="checkbox"/> アナログ式 (光の反射量にて測距) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (ある・なし) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (PSD など) / <input type="checkbox"/> その他 ()
車輪の個数・寸法	左右 4 個 φ 12.5 mm 幅 2mm
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"/> ARM系 / <input checked="" type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: RX62T) 96.0MHz
ROM/RAM	256kB / 32kB
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 checked="" type="checkbox"/> その他 (独自)
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 / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> その他 ()
今までの実績	東日本大会 マイクロマウス 2位
アピール	ハーフ・フル両方に対応させるのは大変でした。両方での完走を目指します。 ステッパでハーフサイズということ、4輪ということを評価してもらえると嬉しいです。

(連絡事項)

マイクロマウスハーフ競技

順位	2位			
ロボット名	Mini かむかむ			
操作者	福井 善朗			
所属	奈良先端科学技術大学院大学・東京理科大学中村研			
出走	5			
ベストタイム	00:07.57			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
00:22.63	00:07.82	00:07.66	00:07.57	00:07.70

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	みにかむかむ
ロボット名	Mini かむかむ
ふりがな 参加者・製作者名	ふくいよしろう 福井善朗 (グループ名: 数理情報学講座)
ロボットの寸法	D 43.2mm × W 32.4mm × H 20mm 重量 17.18 g
バッテリーの種類・個数	リチウムポリマー電池・ 1本 (公称電圧: 3.7V)
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
センサの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> 赤外線 / <input type="checkbox"/> 可視光 ・ 4個
壁またはライン検出方法	<input checked="" type="checkbox"/> アナログ式 (光の反射量にて測距) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (ある・なし) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (PSD など) / <input type="checkbox"/> その他 ()
車輪の個数・寸法	左右 各1個 φ 15 mm 幅 3 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"/> ARM系 / <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: STM32F103RF) . 50MHz
ROM/RAM	512kB / 96kB
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 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 / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> その他 ()
今までの実績	2011 北信越大会 2位 2011 中部初級者大会優勝
アピール	前壁を使った位置推定にカルマンフィルターを使っています 最短経路をダイクストラ法で求めています。

[連絡事項]

マイクロマウスハーフ競技

順位	3位			
ロボット名	SaharaMouse09M			
操作者	菅原 昌弥			
所属				
出走	6			
ベストタイム	00:09.10			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
00:33.45	00:14.42	00:12.01	00:10.28	00:09.10

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	ぶらっくあいつー
ロボット名	Black Eye II
ふりがな 参加者・製作者名	同上 (グループ名:)
ロボットの寸法	D55mm × W40mm × H 20mm 重量 26g
バッテリーの種類・個数	リチウムポリマー ・ 2セル (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
センサの種類・個数	■赤外線/□可視光 ・ 6個
壁またはライン検出方法	■アナログ式 (光の反射量にて測距) /□デジタル式 (ある・なし) /□デジタル式 (PSDなど) /□その他 ()
車輪の個数・寸法	左右 2個 φ17mm 幅 3mm
プロセッサの種類 クロック速度	□H8/□H8S/■SH/□ARM系/□その他 (マイコンシリーズ名: SH7125) . 48 MHz
ROM/RAM	128kB / 8kB
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/□秋月コンパイラ/ □その他 ()
今までの実績	2009年 全日本ハーフサイズ決勝 6位 自律賞 ナムコ賞
アピール	エンコーダ IC を用いることで足回りの容積を削減し、 重いバッテリーを中央付近に配置することが可能となり、ハーフサイズにおいてもクラシックとほぼ同じ理想の重心バランスを実現しています。

(連絡事項)

マイクロマウスハーフ競技

順位	4位			
ロボット名	Black Eye			
操作者	宇都宮 正和			
所属				
出走	7			
ベストタイム	00:24.17			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
00:24.67	R	00:24.17	R	00:24.61

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	さはらまうすぜろきゅうえむ
ロボット名	SaharaMouse09M
ふりがな 参加者・製作者名	すがわら まさや 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 950 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: 7.2 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
センサの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> 赤外線 / <input type="checkbox"/> 可視光 ・ 6 個
壁またはライン検出方法	<input checked="" type="checkbox"/> アナログ式 (光の反射量にて測距) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (ある・なし) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (PSD など) / <input type="checkbox"/> その他 ()
車輪の個数・寸法	左右 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"/> 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"/> レネサスコンパイラ / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> その他 ()
今までの実績	2010年マイクロマウス東北地区大会第3位
アピール	車体幅がハーフサイズ迷路に対して余裕がないですが、斜め走行での最短走行を目指します。

(連絡事項)

マイクロマウスハーフ競技

順位	5位			
ロボット名	青坊主			
操作者	中川 範晃			
所属	株式会社アールティ			
出走	2			
ベストタイム	00:36.78			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
00:50.48	01:06.24	00:36.78	R	00:45.36

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	あおぼうず
ロボット名	青坊主
ふりがな 参加者・製作者名	なががわのりあき 中川範晃 (グループ名: 株式会社アールティ)
ロボットの寸法	D 57 mm x W 52 mm x H 46 mm 重量 122 g
バッテリーの種類・個数	リチウムポリマーバッテリー2セル (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 1台
センサの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> 赤外線 / <input type="checkbox"/> 可視光 4個
壁またはライン検出方法	<input checked="" type="checkbox"/> アナログ式 (光の反射量にて測距) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (ある・なし) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (PSDなど) / <input type="checkbox"/> その他 ()
車輪の個数・寸法	左右 2個 φ 27 mm 幅 22 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"/> ARM系 / <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: SH7125) 12.0 MHz
ROM / RAM	12kB / 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 type="checkbox"/> 球心法 / <input checked="" type="checkbox"/> 定立法 / <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 checked="" type="checkbox"/> ルネサスコンパイラ / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> その他 ()
今までの実績	なし
アピール	キットに付属のサンプルプログラムを参考に、プログラムを1から作成しておきました。

(連絡事項)

マイクロマウスハーフ競技

順位	6位			
ロボット名	ドドド			
操作者	川上 靖次			
所属	株式会社アールティ			
出走	8			
ベストタイム	00:38.98			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
R	R	00:38.98	00:39.15	R

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	どどど
ロボット名	ドドド
ふりがな 参加者・製作者名	川上 靖次 (グループ名:)
ロボットの寸法	D 61 mm × W 52 mm × H 54 mm 重量 120 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・2台
センサの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> 赤外線 / <input type="checkbox"/> 可視光・4個
壁またはライン検出方法	<input checked="" type="checkbox"/> アナログ式 (光の反射量にて測距) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (ある・なし) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (PSD など) / <input type="checkbox"/> その他 ()
車輪の個数・寸法	左右 2個 φ 22 mm 幅 2 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"/> ARM系 / <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: SH7125F) 487 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 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 checked="" type="checkbox"/> ルネサスコンパイラ / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> その他 ()
今までの実績	2010年北信越地区大会 優勝
アピール	去年のプログラムを一新して4回調整です。

(連絡事項)

マイクロマウスハーフ競技

順位	位			
ロボット名	Bee Clone 01			
操作者	諸岡 睦			
所属	福井大学からくり工房 I.Sys			
出走	1			
ベストタイム	リタイア			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
R	R			

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	はーくろん ぜろいじ
ロボット名	Bee Clone 01
ふりがな 参加者・製作者名	諸岡 睦 (グループ名:)
ロボットの寸法	D 58 mm × W 40 mm × H 17 mm 重量 21 g
バッテリーの種類・個数	Li-ion ・ 1 cell本 (公称電圧: 3.3 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
センサの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> 赤外線 / <input type="checkbox"/> 可視光 ・ 4 個
壁またはライン検出方法	<input checked="" type="checkbox"/> アナログ式 (光の反射量にて測距) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (ある・なし) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (PSD など) / <input type="checkbox"/> その他 ()
車輪の個数・寸法	左右 / 個 φ 17 mm 幅 3 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"/> ARM系 / <input checked="" type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: STM32) .64 MHz
ROM/RAM	128 kB / 20 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 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 / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input checked="" type="checkbox"/> その他 (Ride?)
今までの実績	金沢草の根大会 1917
アピール	勉強のためにアールティさんから購入したのですが、調整が 難しいロボットです。まだ、マイクロマウス2年目なのですが頑張ります。

(連絡事項)

マイクロマウスハーフ競技

順位	位			
ロボット名	ゴゴゴ			
操作者	川上 靖次			
所属	株式会社アールティ			
出走	3			
ベストタイム	リタイア			
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)

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	ごごご
ロボット名	ゴゴゴ
ふりがな 参加者・製作者名	川上 靖次 (グループ名:)
ロボットの寸法	D 58 mm × W 40 mm × H 16 mm 重量 30 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: 3.7 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
センサの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> 赤外線 / <input type="checkbox"/> 可視光 ・ 4 個
壁またはライン検出方法	<input checked="" type="checkbox"/> アナログ式 (光の反射量にて測距) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (ある・なし) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (PSD など) / <input type="checkbox"/> その他 ()
車輪の個数・寸法	左右 2 個 φ 16 mm 幅 3 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"/> ARM系 / <input checked="" type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: STM32F103CBT6) 72.0 MHz
ROM/RAM	128 kB / 20 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 ()
マウス探察法	<input type="checkbox"/> 求心法 / <input checked="" type="checkbox"/> 定立法 / <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 / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input checked="" type="checkbox"/> その他 (Ride7)
今までの実績	2010 北信越支部大会 優勝
アピール	今年から新機種のチャレンジです。

(連絡事項)

ロボトレース競技

順位	1 位			
ロボット名	Sun Work			
操作者	谷内田 茂成			
所属	新潟コンピュータ専門学校			
出走	5			
ベストタイム	00:16.68			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
00:18.92	00:16.84	00:16.68		

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	さんわーく ふぁいぶ
ロボット名	SunWorkV
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:)
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: 11.1V / 1 本)
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 個
センサの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> 赤外線 / <input type="checkbox"/> 可視光・ 1 2 個
壁またはライン検出方法	<input type="checkbox"/> アナログ式 (光の反射量にて測距) / <input checked="" type="checkbox"/> デジタル式 (ある・なし) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (PSD など) / <input type="checkbox"/> その他 ()
車輪の個数・寸法	左右 2 個 φ 32 mm 幅 20 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"/> ARM系 / <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: SH2/SH7136) . 80MHz
ROM/RAM	16 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 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 / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> その他 ()
今までの実績	第27回マイクロマウス北陸信越地区大会 ロボトレース2位
アピール	

(連絡事項)

ロボトレース競技

順位	位			
ロボット名	Sun Work			
操作者	谷内田 茂成			
所属	新潟コンピュータ専門学校			
出走	1			
ベストタイム	00:20.72			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
00:20.72	R	R		

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	さんわーく すりー
ロボット名	SunWorkIII
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:)
ロボットの寸法	D 190 mm × W 220 mm × H 60 mm 重量 1050 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: 11.1V / 1本)
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個
センサの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> 赤外線 / <input type="checkbox"/> 可視光・ 2 1 個
壁またはライン検出方法	<input type="checkbox"/> アナログ式 (光の反射量にて測距) / <input checked="" type="checkbox"/> デジタル式 (ある・なし) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (PSD など) / <input type="checkbox"/> その他 ()
車輪の個数・寸法	左右 2 個 φ 50 mm 幅 18 mm
プロセッサの種類 クロック速度	<input checked="" type="checkbox"/> HS / <input type="checkbox"/> H8S / <input type="checkbox"/> SH / <input type="checkbox"/> ARM系 / <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: H8 / 3052) . 25MHz
ROM / RAM	8 kB / 512 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 / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> その他 ()
今までの実績	第27回マイクロマウス北陸信越地区大会 ロボトレース2位
アピール	

(連絡事項)

ロボトレース競技

順位	2位			
ロボット名	F0166			
操作者	小川 靖夫			
所属	エフテック株式会社			
出走	4			
ベストタイム	00:28.42			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
00:32.78	00:28.42	R		

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	えふまるいちろくろく
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 0mm × W 1 3 0mm × H 1 0 0mm 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
センサの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> 赤外線 / <input type="checkbox"/> 可視光 ・ 1 3 個
壁またはライン検出方法	<input type="checkbox"/> アナログ式 (光の反射量にて測距) / <input checked="" type="checkbox"/> デジタル式 (ある・なし) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (PSD など) / <input type="checkbox"/> その他 ()
車輪の個数・寸法	左右 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"/> SH / <input type="checkbox"/> ARM系 / <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: H 8 / 3 0 4 8 F) 1 6 . 0 0MHz
ROM/RAM	1 2 8kB / 1 2 8 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 / <input checked="" type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <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10歳です。

(連絡事項)

ロボトレース競技

順位	3位			
ロボット名	錦参式 TR			
操作者	寺崎 清			
所属	電気通信大学ロボメカ工房			
出走	6			
ベストタイム	00:38.61			
Try1	Try2	Try3	Try4	Try5
00:38.76	R	00:38.61		

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	にしきさんしきていーある
ロボット名	錦参式 TR
ふりがな 参加者・製作者名	寺崎 清 (グループ名: 電気通信大学ロボメカ工房)
ロボットの寸法	D130mm ×W 130mm ×H 27mm 重量 100g
バッテリーの種類・個数	リチウムポリマーバッテリー・ 2本 (公称電圧: 7.4V)
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
センサの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> 赤外線 / <input type="checkbox"/> 可視光 ・ 20個
壁またはライン検出方法	<input checked="" type="checkbox"/> アナログ式 (光の反射量にて測距) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (ある・なし) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (PSD など) / <input type="checkbox"/> その他 ()
車輪の個数・寸法	左右 4個 φ 27mm 幅 11mm
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"/> ARM系 / <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: STM32) 64MHz
ROM/RAM	512kB / 96kB
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 type="checkbox"/> ルネサスコンパイラ / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input checked="" type="checkbox"/> その他 (Eclipse)
今までの実績	
アピール	できたてはやはやなので、うまく走るかわかりません。オートスタートする予定です。

(連絡事項)

ロボトレース競技

順位	位			
ロボット名	NIZIMASU02			
操作者	相川 駿介			
所属	新潟大学科学技術研究部			
出走	2			
ベストタイム	リタイア			
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)

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	にじま3せつら
ロボット名	NIZIMASU02
ふりがな 参加者・製作者名	相川 駿介 (グループ名:)
ロボットの寸法	D 160 mm × W 175 mm × H 96 mm 重量 550 g
バッテリーの種類・個数	エネルギー 6 本 (公称電圧: 7.2 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
センサの種類・個数	<input checked="" type="checkbox"/> 赤外線 / <input type="checkbox"/> 可視光 個
壁またはライン検出方法	<input checked="" type="checkbox"/> アナログ式 (光の反射量にて測距) / <input checked="" type="checkbox"/> デジタル式 (ある・なし) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (PSD など) / <input type="checkbox"/> その他 ()
車輪の個数・寸法	左右各 1 個 φ 55 mm 幅 25 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"/> ARM系 / <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: 3894) 20.0 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 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 / <input type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <input type="checkbox"/> その他 ()
今までの実績	なし
アピール	初出場ですが、完走目指してがんばります。

(連絡事項)

ロボトレース競技

順位	位			
ロボット名	(まる)			
操作者	小川 靖夫			
所属	エフテック株式会社			
出走	3			
ベストタイム	リタイア			
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)

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	まる
ロボット名	φ
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 1 1 5 mm × W 1 2 2 mm × H 4 0 mm 重量 2 0 0 g
バッテリーの種類・個数	Li-Po ・ 1 本 (公称電圧: 7. 2 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
センサの種類・個数	<input type="checkbox"/> 赤外線 / <input checked="" type="checkbox"/> 可視光 ・ 4 個
壁またはライン検出方法	<input type="checkbox"/> アナログ式 (光の反射量にて測距) / <input checked="" type="checkbox"/> デジタル式 (ある・なし) / <input type="checkbox"/> デジタル式 (PSD など) / <input type="checkbox"/> その他 ()
車輪の個数・寸法	左右 2 個 φ 3 1 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"/> H8 S / <input type="checkbox"/> SH / <input type="checkbox"/> ARM系 / <input type="checkbox"/> その他 (マイコンシリーズ名: H8 / 3 6 9 4 F) 1 6 . 0 0 MHz
ROM / RAM	3 2 kB / 2 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 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 / <input checked="" type="checkbox"/> 秋月コンパイラ / <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2歳です。

(連絡事項)