

第 38 回全日本マイクロマウス大会

マ47回マウス

2017



2017年11月17(金)~19(日)開催

芝浦工業大学
芝浦キャンパス

MICRO MOUSE Classic size Class

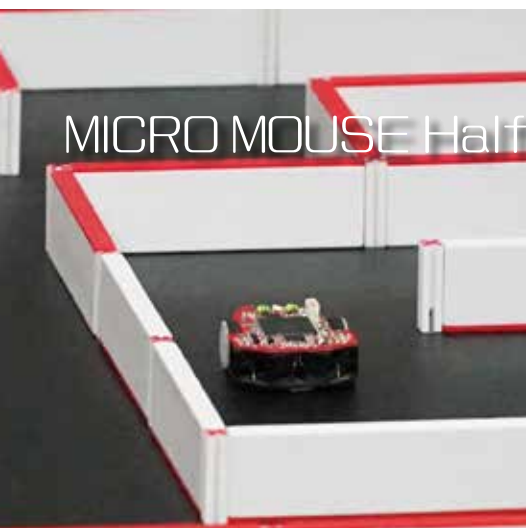


観戦無料 URL:<http://www.ntf.or.jp/mouse/>

Robotrace



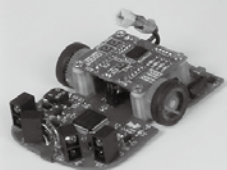
MICRO MOUSE Half size Class



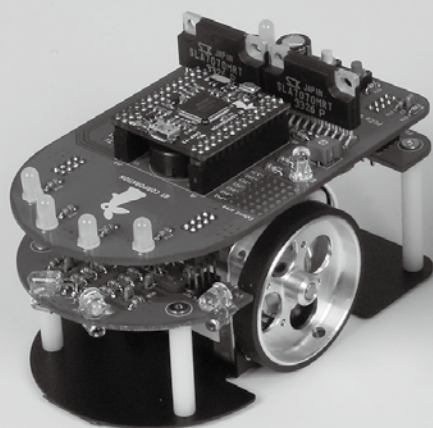
- 【主 催】: 公益財団法人ニューテクノロジー振興財団
- 【共 催】: 芝浦工業大学
- 【後 援】: 経済産業省, 文部科学省, 関係学会
- 【運 営】: マイクロマウス 2017 実行委員会
- 【運営協力】: マイクロマウス・サポーターズ, 関連団体ほか

Half size Micromouse
Classic size Micromouse
Robotrace

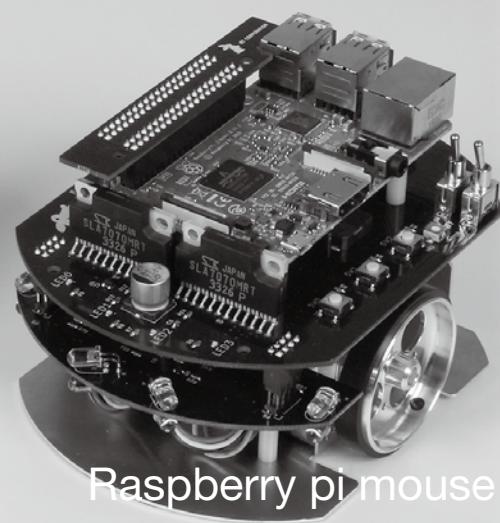
走り、探し、到達せよ



Half size
micromouse kit



Pi:Co Classic3



Raspberry pi mouse



RT CORPORATION

アールティは全日本マイクロマウス大会を応援しています。



〒101-0021
東京都千代田区外神田 3-2-13 山口ビル 3F
TEL 03-6666-2566 FAX 03-5809-5738
URL <http://www.rt-shop.jp/>
Email shop@rt-net.jp

オリエンタルモーターは、ロボコンを応援しています。

精密小型モーターのメーカーとして、

市場のニーズに応えるさまざまな動きを創り出しているオリエンタルモーター。

取付角20mmのステッピングモーターをはじめ、

豊富なラインアップの製品群が、あなたのロボットづくりをサポートします。

一台からのご注文にも、速やかにお応えします。

Oriental motor



オリエンタルモーター株式会社 www.orientalmotor.co.jp

アカデミックサポート 電話：03-6744-0900 メール：academic-s@orientalmotor.co.jp



DENSO

Crafting the Core

より良い未来を次世代へ

Crafting
the Core

FUN FOR THE FUTURE!



目次 (Contents)

開催挨拶 (Greetings)	8
開催日程 (Contest schedule)	9
会場案内図 (Contest site information map)	10
競技の流れ (Contest flow)	11
会場注意点 (Site notice)	17
競技別エントリー一覧：出走順 (Contest entry list : In the race order)	
・ マイクロマウスクラシック競技フレッシュマンクラス	19
(Micromouse Classic Contest Freshman Class)	
・ マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス	21
(Micromouse Classic Contest Expert Class)	
・ マイクロマウス (ハーフサイズ) 競技フレッシュマンクラス／エキスパートクラス	23
(Micromouse Half-size Contest Freshman Class / Expert Class)	
・ ロボトレース競技	25
(Robotrace Contest)	
競技規定集 (Contest rule book)	
・ マイクロマウス (ハーフサイズ) 競技	28
(Micromouse Half-size Contest)	
・ マイクロマウスクラシック競技	31
(Micromouse Classic Contest)	
・ ロボトレース競技	34
(Robotrace Contest)	
歴代優勝ロボット (Past champion robots)	37
マイクロマウス 2017 実行委員会 委員名簿	40
(List of micromouse 2017 executive committee)	
マイクロマウス 2017 協賛・協力運営団体	41
(Micromouse 2017 supporting company and associations)	

<主催団体連絡先>

公益財団法人ニューテクノロジー振興財団

〒101-0021 東京都千代田区外神田 3-9-2 末広ビル 3F

TEL : 03-5295-2060

URL : <http://www.ntf.or.jp/> Email : mouse@ntf.or.jp

<パンフレット編集メンバー>

監修 / 鈴木秀和 (東京工芸大学)、中川友紀子 (アールティ)、村杉泰男 (NTF)

データ制作・表紙デザイン / 川上早苗 (アールティ)、野村裕子 (アールティ)

第 38 回全日本マイクロマウス大会

マウス 2017

MICROMOUSE



2017/11/17-19
芝浦工業大学

開催にあたって

■ マイクロマウス委員会 委員長

芝浦工業大学 特任教授 油田 信一



マイクロマウスは、世界でもっとも長い、約 40 年の歴史を持つロボコンです。

我が国では、1980 年に第 1 回マイクロマウス大会が開かれて以来、昨年の第 37 回全国大会までに、日本のみならず世界中から、延べ 1 万人を越す人たちが集まって、自律的に迷路を通り抜けたり白線を追従する知能ロボットへの挑戦を続けてきました。

この大会では、知能を持って自分自身を制御するロボットを目指し、自らロボットを開発している人たちが、その性能を競い合います。また、この大会は、単にロボットの性能を競うだけでなく、参加者同士が互いに自分のロボット技術を見せて説明し、議論し合うことにより、互いに自分の技術を向上させる重要な機会となっています。その結果、その技術レベルは、年々とどまるところなく向上し続けてきました。

マイクロマウスを作るためには、走行系のメカニズムから、マイクロコンピュータ、リアルタイムプログラミング、センサ信号処理、モータ制御、行動プランニングまで、多くの技術が必要です。マイクロマウスの製作者は、毎年、自ら工夫してこれらの技術を積み上げ、少しでも早く、少しでも確実に走るロボット作りに取り組んでいます。マイクロマウスやロボトレサの「走り」はその努力と技術の結晶なのです。

今までマイクロマウスを作ってきた人たちは、マイクロマウス作りを通してロボットやメカトロニクス、ソフトウェア、システムインテグレーション、人工知能の技術を身につけて、国内外の幅広い分野で活躍しています。マイクロマウスの技術をベースに起業して、いろいろなロボットやシステムを開発している企業も少なくありません。

あなたも、是非このマイクロマウスに興味を持って下さい。そして、このような素晴らしい技術を持つ仲間に加わって、自分の技術を磨いてみませんか。

■ マイクロマウス 2017 実行委員会 実行委員長

芝浦工業大学工学部電気工学科 教授 安藤 吉伸



この歴史ある全日本マイクロマウス大会を芝浦工業大学で開催できて光栄に存じます。芝浦工業大学は、2014 年に文部科学省の「スーパーグローバル大学創成支援」に、私立理工系大学で唯一採択され、グローバル化に力を入れています。私が所属する電気工学科でも、海外の大学と連携しながら、ロボットの課題に取り組む、グローバル PBLを進めています。学生は、海外の留学生と触れ合う機会も増えていて、英語での技術的な交流をする環境ができています。

この全日本マイクロマウス大会でも、例年、外国からの参加者が多く、海外の高度な技術に触れる機会もあり、グローバルな環境ができています。参加者・観客の方々には、このグローバルな技術交流のチャンスを活かしていただき、海外の参加者とも交流を深めていただき、本大会を楽しんでいただければ幸いです。

本大会を運営するにあたり、御共催、御協賛、御後援、そして御協力をいただいている団体・企業の方々をはじめ、多くの方々のお力添えを頂戴しております。この場を借りて、厚く御礼を申し上げます。例年、マイクロマウス大会の運営については、マイクロマウス・サポーターズと呼ばれるボランティアの皆様方にお力添えをいただいております。御尽力に感謝申し上げます。

皆様方にとって、このマイクロマウス 2017 大会が、有意義なものとなれば幸いです。

開催日程 (Contest Schedule)

11月17日(金) 17/11/2017 <Fri>

13:30 - 18:00 試走会 Test run

11月18日(土) 18/11/2017 <Sat>

08:50 - 09:40 受付 Registration

09:00 - 10:00 マイクロマウス車検 Micromouse inspection

09:30 - 09:50 開会式 Opening Ceremony

09:40 - 10:20 ロボトレース車検 (09:35 までに必ず預ける事)

Robotrace inspection <place your tracer by 9:35>

10:00 - 12:00 マイクロマウスクラシック競技フレッシュマンクラス予選

Micromouse Classic Preliminary Contest Freshman Class

10:00 - 15:45 マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス予選

Micromouse Classic Preliminary Contest Expert Class

10:30 - 16:15 ロボトレース競技予選

Robotrace Preliminary Contest

12:30 - 12:40 マイクロマウスクラシック競技フレッシュマンクラス予選通過者発表

Announcement of Micromouse Freshman Class finalist

12:30 - 15:30 マイクロマウス (ハーフサイズ) 競技エキスパートクラス予選

Micromouse Half-size Preliminary Contest Expert Class

13:15 - 16:15 マイクロマウスクラシック競技フレッシュマンクラス決勝

Micromouse Classic Contest Freshman Class Final

17:40 - 18:20 表彰式・決勝進出者発表

Awarding Ceremony・Finalists announcement

18:30 - 20:30 マウスパーティ Mouse Party

11月19日(日) 19/11/2017 <Sun>

08:50 - 09:20 受付 Registration

09:20 - 09:30 開会式 Opening Ceremony

09:30 - 11:30 ロボトレース決勝

Robotrace Contest Final

10:00 - 12:30 マイクロマウス (ハーフサイズ) 競技フレッシュマンクラス

Micromouse Half-size Contest Freshman Class

10:30 - 14:30 マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス決勝

Micromouse Classic Contest Expert Class Final

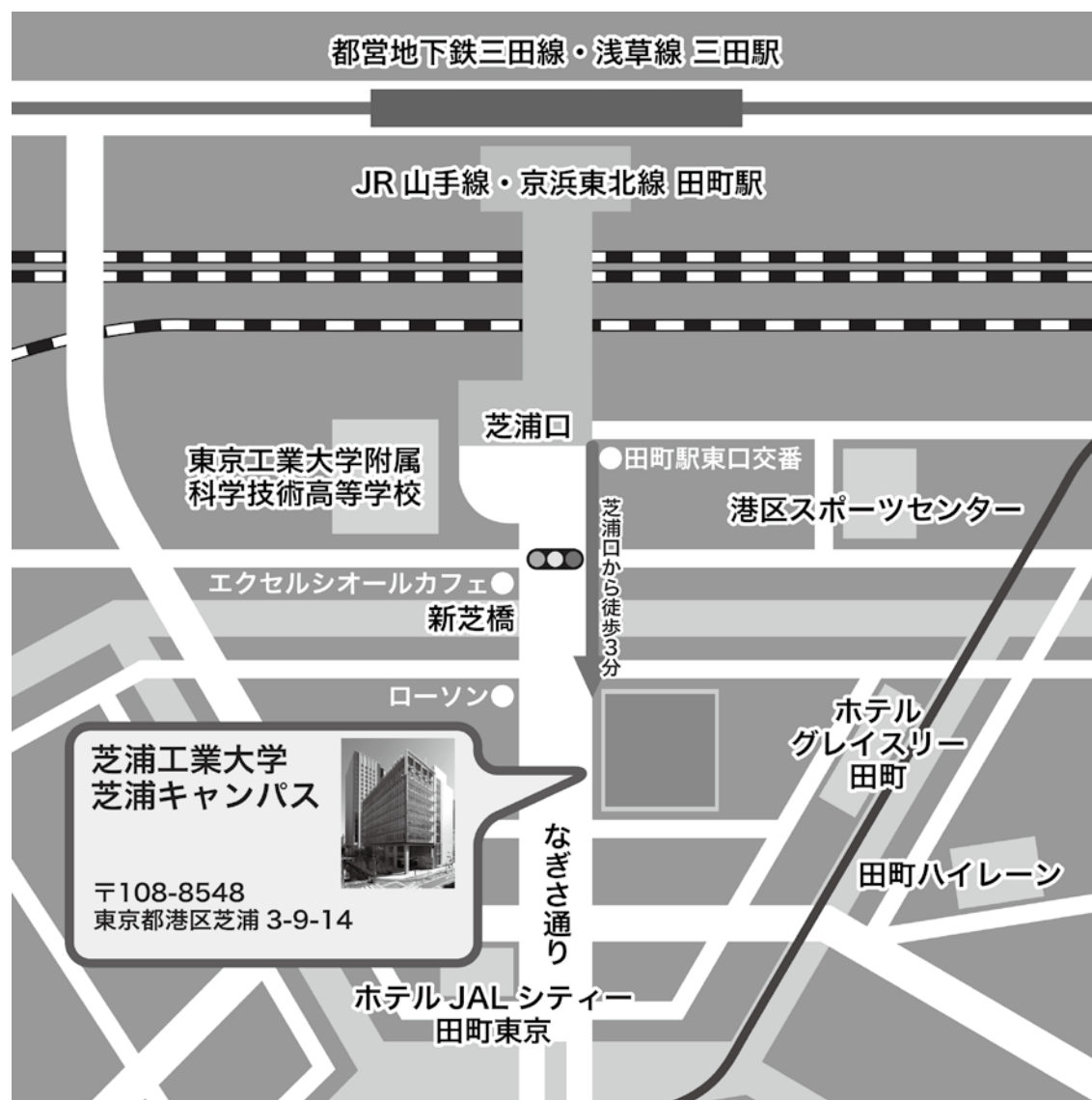
12:30 - 15:30 マイクロマウス (ハーフサイズ) 競技エキスパートクラス決勝

Micromouse Half-size Contest Expert Class Final

16:20 - 17:20 技術交流会 Technology Exchange Meetings

17:30 - 18:30 表彰式・閉会式 Awarding & Closing Ceremony

会場案内図 (Contest site information map)



11/18 (土)

競技者受付 : 3階 (306) / The reception : 3F (306)

競技者控室 : 3階 (301, 302, 307) / The waiting room : 3F (301, 302, 307)

競技会場 : 8階 / Competition hall : 8F

表彰式 : 8階 / Awarding ceremony : 8F

11/19 (日)

競技者受付 : 8階 / The reception : 8F

競技者控室 : 8階 (801) / The waiting room : 8F (801)

競技会場 : 8階 / Competition hall : 8F

表彰式 : 8階 / Awarding ceremony : 8F

マイクロマウス 2017

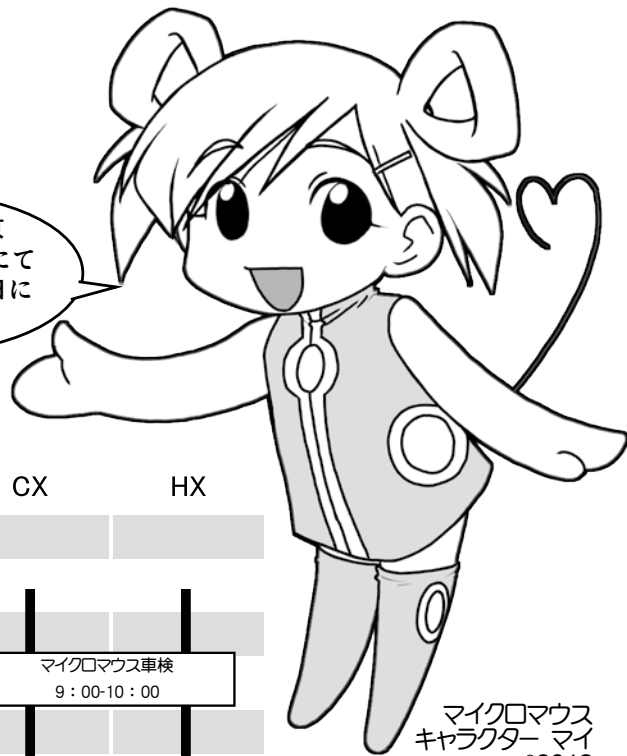
MICROMOUSE

1 日目
2017 年 11 月 18 日



2017 年は東京
芝浦工業大学にて
11 月 18, 19 日に
行われます

2 日間の流れを
追ってみましょう



マイクロマウス
キャラクター マイ
©2013

受付です。
会場でパンフ・資料・
ゼッケンを受け取ります



開会式にはぜひ
全員参加
してくださいね!

一度に並べてチェック
するので 9 時 35 分までに
並べてください

並べておかないと
原則的に失格に
なってしまいます

10 時 20 分に
なったら
引き取り OK です

指定された場所に
ロボットを並べる

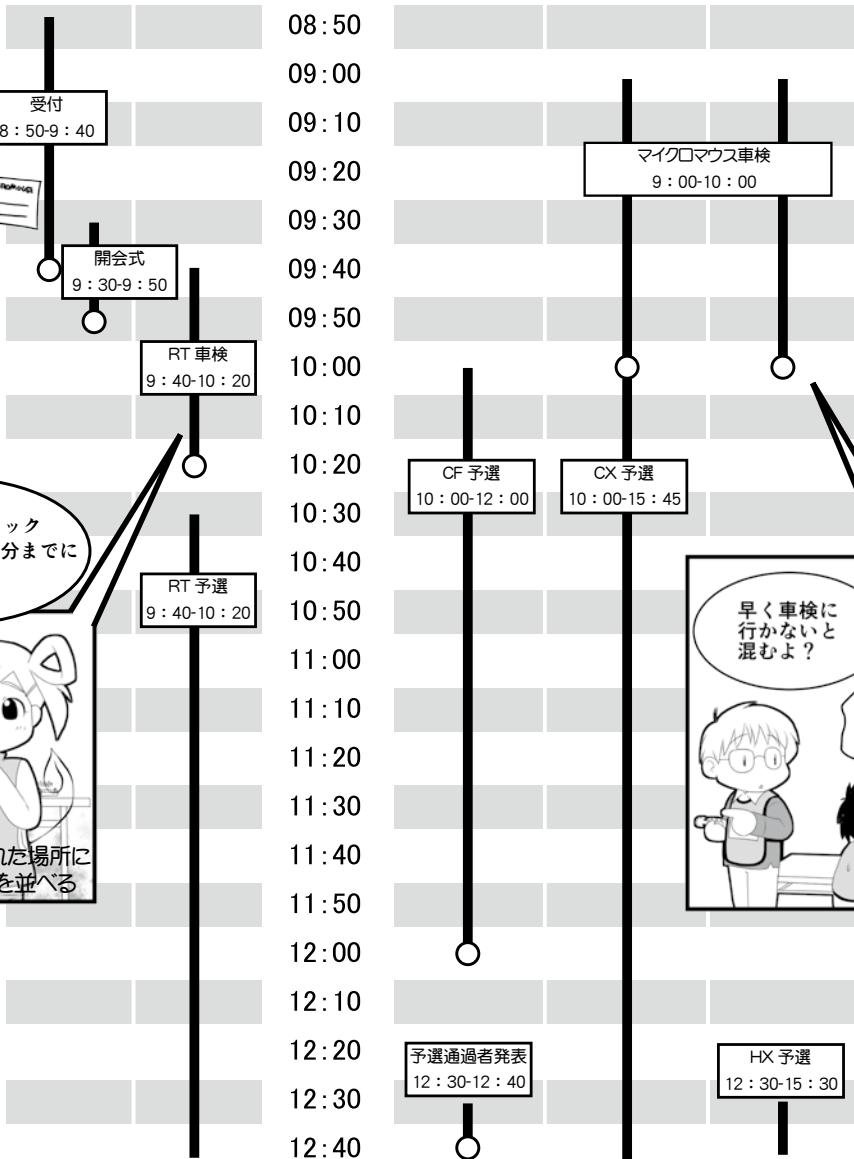
全体

RT

CF

CX

HX



受付
8:50-9:40

開会式
9:30-9:50

RT 車検
9:40-10:20

RT 予選
9:40-10:20

CF 予選
10:00-12:00

CX 予選
10:00-15:45

マイクロマウス車検
9:00-10:00

予選通過者発表
12:30-12:40

HX 予選
12:30-15:30

●フレッシュマンクラスの
車検は行いません



●競技者が集中すると
混み合うので、なるべく
早く時間内に済ます

調整時間です

時間に気をつけて
最後の追い込み
頑張ってください



●自分の出走順より
5 番前の競技者の時には
競技台脇で待機する

昼食について

もちもち



会場に
学食はありませんので
会場外でお願いします

全体

RT

CF

CX

HX

●ハーフフレッシュマンは
競技は二日目で
予選はありませんので
お気を付けください

RT 予選
10:40-16:15

CX 予選
10:00-15:45

HX 予選
12:30-15:30

CF 決勝
13:15-16:15

フレッシュマンクラスの
予選を通過した機体は
専用台で預かります

13:00までに置いてください
置いた後は出走まで
触れません！



表彰式
決勝進出者発表
17:40-18:20

マウスパーティ
18:30-20:30

●各競技の認定証,
決勝進出証明書は印刷が
終了次第,順次配布される

●マウスパーティは
18:30~20:30です

競技1日目 終了



2日目
2017年11月19日

おはようございます
2日目受付です！
受付時間が昨日より
短いので気を付けて！



ゼッケン
受け取った！



ハーフサイズの
フレッシュマンクラスは
10:00～12:30か
楽しみだ！

●出走順を確認

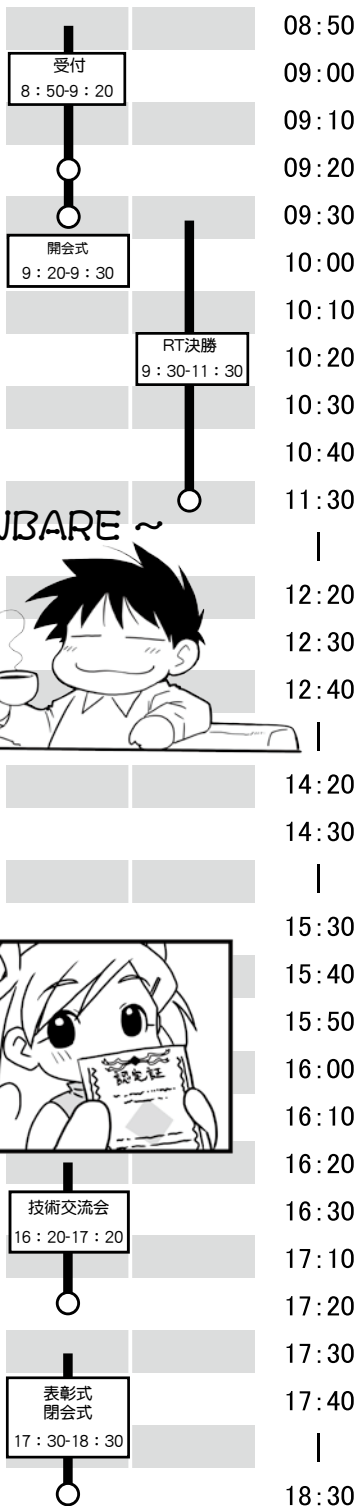
全体

RT

CX

HF

HX



決勝進出ロボット預かり
(各競技とも共通)

ロボットは出走の
10分前までに
指定場所に置いて
ください！

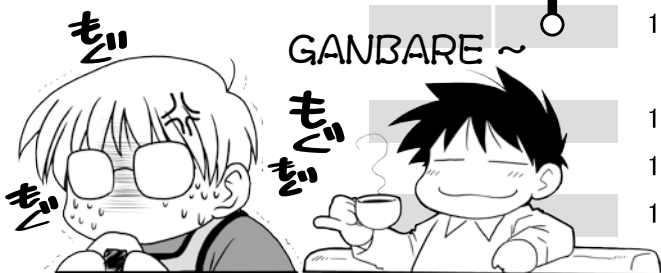
置いたら出走まで
触れません！

一年の総決算
頑張ってください！

●出走が近づいたら
展示場からロボットを持って
待機してください

●5番前の競技者の
時には出走者控席に
座っておく

●出走終了後
ゼッケンを返却



技術交流会では
色々な人と
交流を持って
下さいね！

認定証もぜひ
お持ち帰り
ください

技術交流会
16:20-17:20

表彰式
閉会式
17:30-18:30

お疲れ様でした
以上が二日間の
流れです

力いっぱい
頑張ってくださいね！



MICROMOUSE

第38回全日本マイクロマウス大会終了！

マイクロマウス 2017

MICROMOUSE

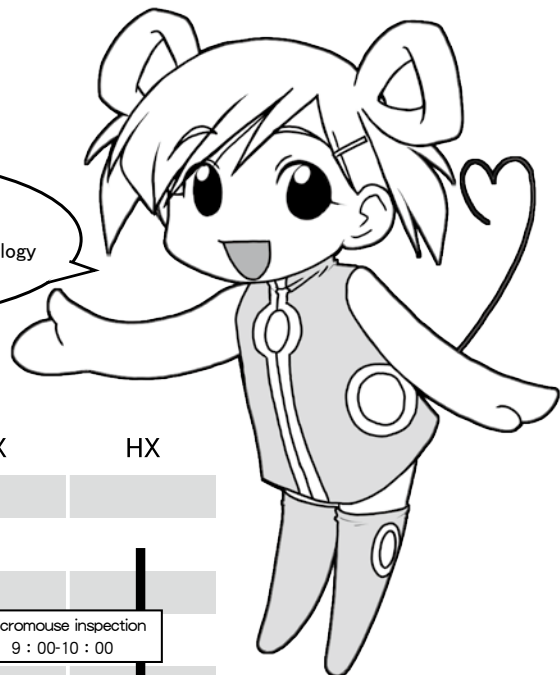


1st day
Nov. 18, 2017



Ok, Let's follow the flow of the contest.

The contest will be held in Tokyo
Shibaura Institute of Technology
November 18, 19th.



Micromouse
New character©2013

Please get the leaflet, document and competitor's bib at the registration.

Registration
8:50-9:40

Opening Ceremony
9:30-9:50

Robotrace inspection
9:40-10:20

Preliminary Contest
RT
10:30-16:15

All the tracer must be inspected at once, so please place your tracer in designated area by 9:35.

At worst, you may be disqualified.

You can pick up at 10:20.

Place your tracer in designated area.

Micromouse inspection
9:00-10:00

Preliminary Contest
CF
10:00-12:00

Preliminary Contest
CX
10:00-15:45

Let's go to inspection or there will be long queue.
I....I'm debugging...

The size will be inspected and the picture will be taken.
After the inspection, you can debug your Micromouse.

● Inspection will be very crowded. We recommend you early inspection.

Announcement of Micromouse
Freshman Class finalist
12:30-12:40

Preliminary Contest
HX
12:30-15:30

It's a debugging time.

Keep your eyes on the clock and do your best.



All right~

Ok, It's nearly my turn. I'm going to do it!

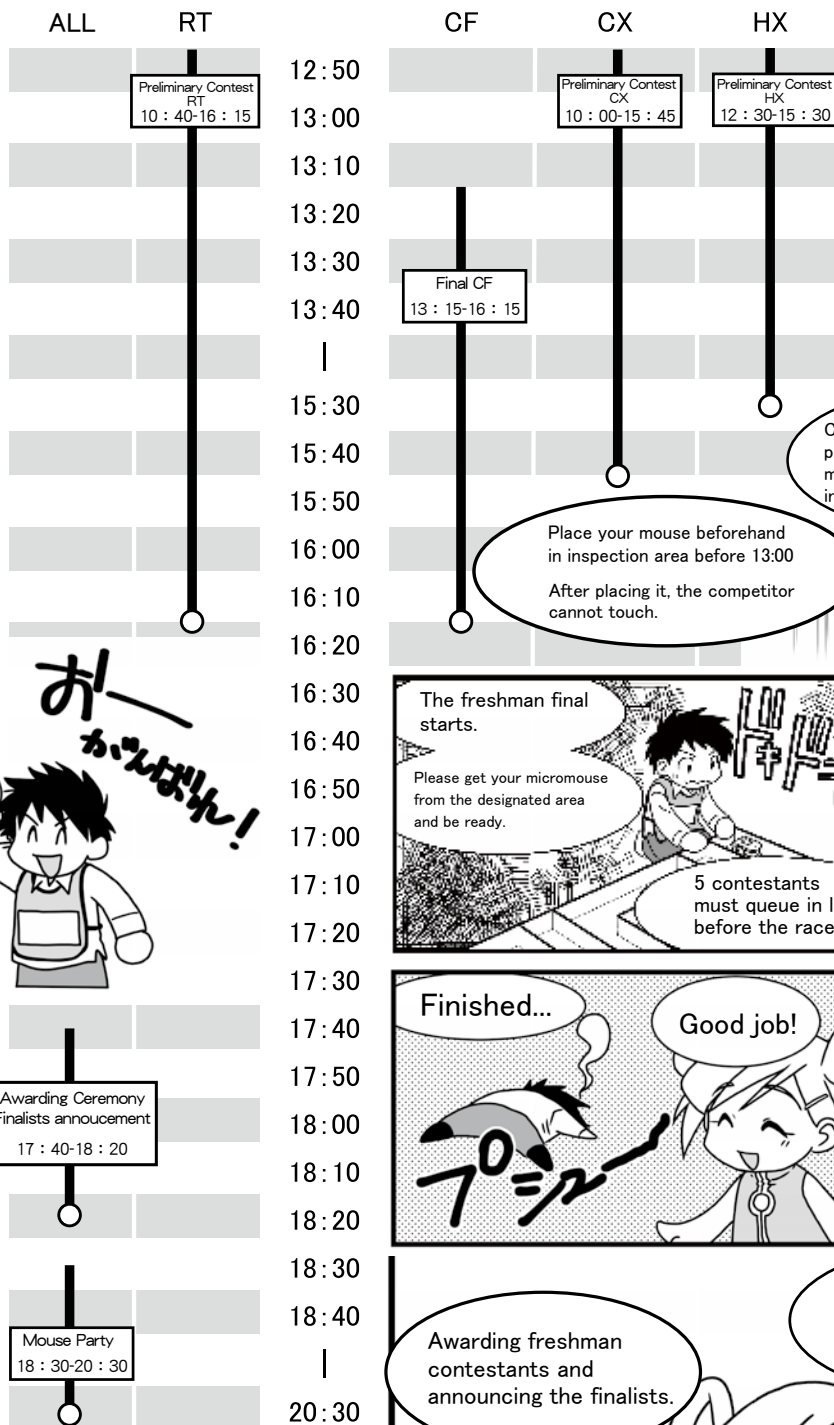
I'm so excited!

● Please wait in queue for 5 contestants before your turn.

You can eat
in the waiting room.



About lunch



- There are no preliminary contest in 2nd day of the contest.

Competitor who passed the preliminary freshman class contest must place their micromouse in designated area.

After placing it, the competitor cannot touch.

Please get your micromouse
from the designated area
and be ready.

5 contestants
must queue in line
before the race.

Good job!

Please take part
in the mouse party.
Its from 18:30~20:30.

Good luck for tomorrow!

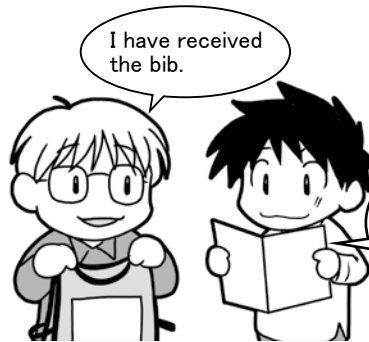
- The certificate of each contest will be issued as soon as possible.

The 1st day is over.



**2nd day
Nov.19,2017**

Good morning
this is the registration
for the 2nd day.
Be aware that
the registration time
is earlier and short.



hmmm. Freshman for
Half-sized starts from
10:00 to 12:30. I got it.

●Confirm order of
your turn.

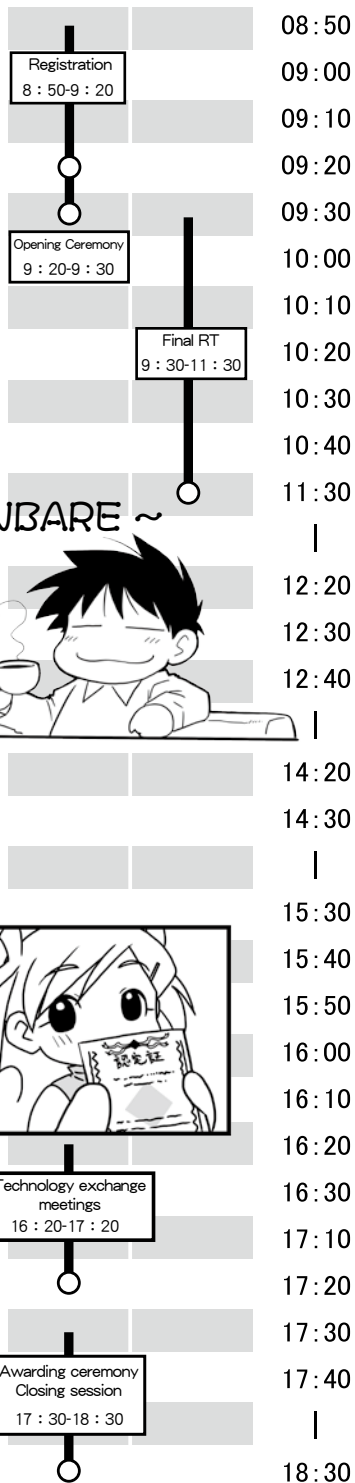
ALL

RT

CX

HF

HX



Placing finalist's Micromouse
(for all the contest)

Please
place micromouse
on designated area
before 10 mins.

Once it's placed,
you cannot touch.

This is the final place
to show your effort through
the year.
Do your best!

●Attention!
Not to be in late to
place your robot
in designed area.

●Please be in waiting
queue 5 contestants
before your turn.

●Return number card
after your turn.

Please exchange
your technique
and technology in
exchange time.

Please get
your certificate.

Technology exchange
meetings
16:20-17:20

Awarding ceremony
Closing session
17:30-18:30

Cheers for
your hard work!
This is the flow of
the contest.

Please do your best
with all of your power.



MICROMOUSE

**The 38th Micromouse All Japan Contest
Finished.**



会場注意点

競技会場でのお願い

- エキスパートクラス決勝以外の競技については、フラッシュ撮影はご遠慮ください。
- 競技の観戦はコース周りの指定された位置でご覧下さい。
- 競技会場内での食事は禁止となっています。
- 控席以外の電源の利用は禁止となっています。
- 館内での喫煙は一切禁止となっています。
- ごみはお持ち帰りください。

競技参加者へのお願い

- 競技開始時にいない場合は失格となるのが原則です。
(出走が重なる場合、運営補助に関わる場合は、ご連絡ください。)
- 競技終了後、控室の箱にビブス・ゼッケン(出走番号)を分けて返却してください。
(複数競技への参加者は、ゼッケンを競技毎に入れ替えるのを忘れないでください。)
- 試走エリア以外でのデバッグ作業は行わないでください。
- 控席では貴重品等の自己管理をお願いします。

周辺の飲食店について

- 会場周りにたくさんの飲食店がございますのでご利用ください。
- 学食はありません。

マウスパーティについて

- 大会に合わせ下記の通りマウスパーティ(懇親会)を開催致します。
こちらもどうぞご参加ください。
日時 : 11月18日 表彰式終了後 18時30分開始(予定)
場所 : 芝浦工業大学芝浦キャンパス 8F ホワイエ
参加費 : 一般 3,000円
 学生 2,000円
 高校生以下 500円
- 競技参加者以外も参加可能です。当日会場でお支払いください。
- マウスパーティ会場での受付混雑を避ける為、16時頃から、事前受付を開始いたします。

協賛企業展示コーナー

- 協賛各社を中心に教材用ロボットの実物展示やパネル・カタログを取り揃えたコーナーです。お気軽にお立ち寄りください。

マイクロマウスクラシック競技フレッシュマンクラス 出走順表 (Micromouse Classic Contest Freshman Class)

出走順	ロボット	参加者	グループ名
CF001	Endeavour 号	菅谷 拓社	芝浦工業大学附属中学高等学校 電子技術研究部
CF002	Culverton	笠井 信宏	芝浦工業大学 SRDC
CF003	_ysEle	藤盛 佑成	芝浦工業大学 SRDC
CF004	デカノ	市原 海渡	芝浦工業大学 SRDC
CF005	サイクロンディザスター	高田 泰佑	芝浦工業大学 SRDC
CF006	モノウノ	石川 雄大	早稲田大学マイクロマウスクラブ
CF007	アントラ1号	飯田 河人	早稲田大学マイクロマウスクラブ
CF008	ラビリンス	ズャーリッチ 和樹	早稲田大学マイクロマウスクラブ
CF009	赤蛙	井上 湧介	早稲田大学マイクロマウスクラブ
CF010	jackmouse	佐藤 充希	早稲田大学マイクロマウスクラブ
CF011	ARMic-SMA	嶋崎 祐希	早稲田大学マイクロマウスクラブ
CF012	SK-3110	斎藤 喬介	早稲田大学マイクロマウスクラブ
CF013	フィリップス	松田 剛	早稲田大学マイクロマウスクラブ
CF014	メッギーマウス RX	標 祥太郎	早稲田大学マイクロマウスクラブ
CF015	sophia	江崎 陸	早稲田大学マイクロマウスクラブ
CF016	SeaHorse	渡部 竜也	早稲田大学マイクロマウスクラブ
CF017	Nucleoくん	館石 藍	早稲田大学マイクロマウスクラブ
CF018	maze v2	西澤 誠人	早稲田大学マイクロマウスクラブ
CF019	ntk001	近藤 貴久	早稲田大学マイクロマウスクラブ
CF020	Ater	幸地 良太	立命館大学ロボット技術研究会
CF021	番長と幹部	横田葵／高山亜理沙	立命館大学ロボット技術研究会 (RRST)
CF022	SKM	佐藤 翔	法政大学電気研究会
CF023	Oribe	吉田 建	法政大学電気研究会
CF024	2.0	長澤 俊典	法政大学電気研究会
CF025	Juice	GuoZhibin	
CF026	Potato	Tian Dawei	
CF027	Pony tail	kan throngnumchai	E-12 ROBOTCLUB KMITL
CF028	Rainy day	thanapoom pumee	E-12 ROBOTCLUB KMITL
CF029	Chiminigagua	Nicolas Geovanny Nino Nino	Con Ciencia Col
CF030	TQD-Micromouse JZ	Lihong Song	EPIP
CF031	Reporter	Ruobin Wang	NKU_Lightning
CF032	Aset	Sejeong	RT^2
CF033	とつとこひろ太郎	伊藤 大昶	東京理科大学 Mice
CF034	スターライト	吉川 竜平	東京理科大学 Mice
CF035	viola	渡邊 董子	東京理科大学 Mice
CF036	JASALMA	高尾 圭祐	東京理科大学 Mice
CF037	Mr.G-co	鄭 睿桓	
CF038	ふらっしゅ	札辻 直人	株式会社ステップワン ふらっしゅチーム
CF039	船越君	大場 響	関東学院大学
CF040	Phosphorus-β	藤井 匠透	豊田工業大学ロボコンサークル Ti-Robot
CF041	黒い	lian zeyuan	日本電子専門学校
CF042	迷子	LU JIAHUI	日本電子専門学校
CF043	ヘンリー	佐藤 祐輔	日本電子専門学校
CF044	轟天	小川 亮	日本電子専門学校
CF045	しろ	岩井 直貴	日本電子専門学校
CF046	htn39	林 龍里	日本電子専門学校
CF047	MM_06E	榎本 翔太	日本電子専門学校
CF048	日本電子 MM2017	河西 昌幸	日本電子専門学校
CF049	しゅわしゅわさん	石井 祐貴	日本電子専門学校
CF050	守重	石野 雅貴	日本電子専門学校
CF051	長江俺は長江	譚 昆	日本電子専門学校
CF052	よちお	高橋 友希	日本電子専門学校
CF053	Ced	保坂 実	Team Pumpkin Pie
CF054	S15	御子貝 真一	Team Pumpkin Pie
CF055	ズズマウス	倉澤 一詩	Team Pumpkin Pie
CF056	Sacrifice	早川 大輝	電気通信大学ロボメカ工房
CF057	牛鳴 Tomorrow	柴原 将太郎	電気通信大学ロボメカ工房
CF058	TEE_vol.1	樋口 奎	電気通信大学ロボメカ工房
CF059	uLtimA	足立 博紀	電気通信大学ロボメカ工房
CF060	ワカバ	山田 諒太郎	電気通信大学ロボメカ工房
CF061	i^2	市野塚 朝	電通大ロボメカ工房 OB

出走順	ロボット	参加者	グループ名
CF062	BAVE	市河 拓	
CF063	はさまうす	田川 芳洋	
CF064	よいどれ2号	池澤 あやか	マウス女子会
CF065	崖っぷちアタッカー	近藤 那央	
CF066	天の童	山川 未来	やまがたロボットクラブ
CF067	gateway	出口 泰章	金沢高専ハンズオン部
CF068	resistance	東中 建都	金沢高専ハンズオン部
CF069	NOTイレギュラー	谷内 優弥	金沢高専ハンズオン部
CF070	りょうちゃん	太田 琉登	向上高校情報研究部
CF071	りえちゃん	香月 大我	向上高校情報研究部
CF072	ドレーク	宮田 正人	埼玉県立新座総合技術高校
CF073	Turtlex	岸 大智	埼玉県立新座総合技術高校
CF074	もちもち大福もちもちもち	和田 巧光	長野県工科短期大学校
CF075	^3	小林 広樹	長野県工科短期大学校
CF076	明晰	角坂 瞭	渋谷教育学園幕張高等学校物理部
CF077	メンチカツ 1 号	多田 皓海	渋谷教育学園幕張中学校電気部
CF078	Buono-the first	大野 隆輔	渋谷教育学園幕張中学校電気部
CF079	レオン 1 号	宇佐見 真輝	渋谷教育学園幕張中学校電気部
CF080	パニスワーク号	浜口 馨	海城物理部
CF081	先技 -C	中村 真弓	TCS
CF082	先技 -A	川村 誠	TCS
CF083	ES7-A	日比野 夏輝	TCS
CF084	ES7-B	永塚 尚紀	TCS
CF085	ES7-C	荒井 秀一	TCS
CF086	ぼるしち 2 号	吉田 翔太	秋田県立大学 S.E.I.M.
CF087	ですとろいやー2ごう	土屋 翔平	中国職業能力開発大学校マイクロマウスサークル
CF088	火星 13 号	長谷川 海斗	中国職業能力開発大学校電子情報技術科
CF089	だんごろまうす2wei	岸波 華彦	東京工業大学ロボット技術研究会 Cheese
CF090	平まうす	平野 大地	東京工業大学ロボット技術研究会 Cheese
CF091	タカビッツ	高橋 駿輔	東京工業大学ロボット技術研究会 Cheese
CF092	モールラット	久保井 雄太	東京工芸大学からくり工房
CF093	ホーネット	仲田 尚貴	東京工芸大学からくり工房
CF094	盲目 1 号	武田 祐一	東京工芸大学からくり工房
CF095	メロス	竹中 志織	福井大学 からくり工房 I.Sys
CF096	GIANT	佐々木 凱	日本工業大学 マイクロコンピュータ研究部
CF097	ゆい P	笠原 悠利	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会
CF098	24	西 泰明	東京農工大学ロボット研究会 R.U.R
CF099	卵かけごはん	渡邊 公輔	東京農工大学ロボット研究会 R.U.R
CF100	チャッキー	小林 恒輝	兵庫県立大学ロボット研究会
CF101	beginning	川瀬 晴義	名城大学マイクロマウスゼミ
CF102	MMW ver.2.1.7	横山 彰吾	名城大学マイクロマウスゼミ
CF103	コロ太	角屋 瑞紀	名城大学マイクロマウスゼミ
CF104	ピ子	高瀬 麻衣	名城大学マイクロマウスゼミ

マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス 予選出走順表 (Micromouse Classic Preliminary Contest Expert Class)

出走順	ロボット	参加者	グループ名
CX01	ユニバーサルキット Type-C	鈴木 秀和	東京工芸大学からくり工房
CX02	TYU三郎・改	小川 靖夫	
CX03	もちもち 3号	木村 威	渋谷教育学園幕張高等学校物理部
CX04	tMouse3	竹内 聖	渋谷教育学園幕張高等学校物理部
CX05	YamaneV 4	山口 亨一	埼玉県立新座総合技術高校
CX06	toyorobo	田南 吉章	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会
CX07	MS2017	森永 英一郎	チーム森永
CX08	雪風 5.5	中島 史敬	
CX09	OI	中瀬 優	Mice OB
CX10	Que	竹本 裕太	Mice Busters
CX11	Quanta	平松 直人	Mice Busters
CX12	Sylpheed3	古川 大貴	Mice Busters
CX13	しゅべるま〜	今井 康博	Mice Busters
CX14	黒椿	赤尾 健太	福井大学 からくり工房 I.Sys
CX15	HexA1	加藤 雄資	
CX16	こじまうず 12CL	小島 宏一	
CX17	赤い彗星	宇都宮 正和	
CX18	Vermilion	船田 健悟	東京理科大学 Mice
CX19	Kryptos	中野 元太	東京理科大学 Mice
CX20	ハセシュマウス ver.5.1	長谷川 峻	東京理科大学 Mice
CX21	Amber	中島 瑞	ロボメカ工房 OB
CX22	ヌクヌク DC-VALKYRIE-	青木 政武	株式会社アールティ
CX23	β	伊藤 潤	東京工芸大学からくり工房
CX24	RV_TOKI	新保 佑京	東京工芸大学からくり工房
CX25	TETU-DC V3	福元 鉄平	東京工芸大学からくり工房
CX26	mini mouse	Lim Ding Huang Jonas	Institute of Technical Education
CX27	Gabriel	Alan Low Kay Boon	Institute of Technical Education
CX28	Bull	Zikry Bin Zaini	Institute of Technical Education
CX29	fv	山西 碧	Team Pumpkin Pie
CX30	羊鼠	新渡 翔梧	Team Pumpkin Pie
CX31	マイクロマウス学習キット 2	佐藤 陽介	メカトロ工房／厚木ロボット研究会
CX32	T-RUM	久宗 卓矢	
CX33	Imposter	五十嵐 太一	日本工業大学 マイクロコンピュータ研究部
CX34	ストリーム	竹内秀哉 / 谷藤洸太	名古屋工学院専門学校
CX35	ひふみんと!	檜山 徹	東京理科大学 Mice
CX36	neu	大嶽 結衣	東京理科大学 Mice
CX37	アブーン DC	今井 陽太朗	東京理科大学 Mice
CX38	ワダンゴムシ	和田 遼	東京理科大学 Mice
CX39	五右衛門	石川 寛明	東京理科大学 Mice
CX40	SiRANE	富田 佑樹	東京理科大学 Mice
CX41	AliCe	大野 孝太	東京理科大学 Mice
CX42	Ovis	渡邊 優介	東京理科大学 Mice
CX43	赤兄	神谷 修也	東京理科大学 Mice
CX44	BCmouse	阿部 巧	東京理科大学 Mice
CX45	STERA	馬場 悠輔	メカトロニクス研究倶楽部
CX46	YA4 tenacity	荒井 優輝	からくり工房 A:Mac
CX47	煩惱ちゃん	高柳 智	からくり工房 A:Mac
CX48	Sigma II	Goddard Siegmund	
CX49	Decimus 5	Peter Harrison	
CX50	noolmi	Han Nurim	RT^2
CX51	JunSpeed	ツアイ	Southern Taiwan University of Science and Technology
CX52	huan tian	Chen,Ying-Chao	Southern Taiwan University of Science and Technology
CX53	Blitz	Yap Ching Khang	Southern Taiwan University of Science and Technology
CX54	ミツキラビット	久住 隆司	ロボット・ファン .net
CX55	robin	加藤 優哉	芝浦工業大学 SRDC
CX56	SSM	中島谷 侑己	金沢高専ハンズオン部

出走順	ロボット	参加者	グループ名
CX57	NCX7500K	南保 慎一郎	金沢高専ハンズオン部
CX58	ソフィア	堀 大輝	金沢高専ハンズオン部
CX59	はせがわわ	長谷川 翔	金沢高専ハンズオン部
CX60	KNCT-MM2DC改	葉山 清輝	熊本高等専門学校
CX61	Forte	高橋 良太	
CX62	ちゅーちゅくちゅーちゅくちゅくちゅくちゅ	太田 智美	
CX63	MIZUHOv2	井土 拓海	東京工業大学ロボット技術研究会 Cheese
CX64	シルトクレータ	山梨 浩輝	電気通信大学ロボメカ工房
CX65	SeaGate4	繁戸 脩幸	電気通信大学ロボメカ工房
CX66	キイロイノ	関 翔太郎	電気通信大学ロボメカ工房
CX67	Tarbo-M03	秦 康祐	電気通信大学ロボメカ工房 OB
CX68	BRAVE	内田 雄太郎	電通大ロボメカ工房 OB
CX69	Omni_Trials	松村 周平	電通大ロボメカ工房 OB
CX70	ジャービル	平井 伸幸	福井大学 からくり工房 I.Sys
CX71	Triflar	浅川 英慶	福井大学 からくり工房 I.Sys
CX72	E67709	長尾 晃一郎	福井大学 からくり工房 I.Sys

クラシックエキスパート
予選の持ち時間は
5分です

ご注意ください!!



マイクロマウス（ハーフサイズ）競技 エキスパートクラス 出走順表 (Micromouse Half-size Contest Expert Class)

出走順	ロボット	参加者	グループ名
HX01	ユニバーサルキット Type-H	鈴木 秀和	東京工芸大学からくり工房
HX02	ff	大城 豪志	東京工芸大学からくり工房
HX03	ロング 16 号機	小峰 直樹	
HX04	mm-8b	山下 伸逸	
HX05	Vert	田所 祐一	東京工業大学ロボット技術研究会 Cheese
HX06	KERISE v3	大貫 椋太郎	東京工業大学ロボット技術研究会 Cheese
HX07	HM-2017	西崎 伸吾	厚木ロボット研究会
HX08	ST-Mouse42	山口 亨一	埼玉県立新座総合技術高校
HX09	Sandwich	畠山 和昭	埼玉県立新座総合技術高校
HX10	東北マウス爽	菅原 昌弥	ロボコンやっぺし
HX11	流星号	大道寺 重俊	フロントビジョン
HX12	Pantaloni Rossi	藤井 将貴	新潟コンピュータ専門学校
HX13	Sail号	和田 国土	新潟コンピュータ専門学校
HX14	まえけんマウス 2	前田 賢太郎	株式会社アールティ
HX15	SatoMouse2017	佐藤 一成	SRDC Next
HX16	trane	須賀 裕文	
HX17	spangle	徳永 弦久	
HX18	うだがやん .half2	宇田川 博樹	法政大学電気研究会 OB
HX19	Jade	中島 瑞	ロボメカ工房 OB
HX20	Polaris	横山 浩一郎	電気通信大学ロボメカ工房 OB
HX21	sugentem_n_52	川瀬 廣明	電気通信大学ロボメカ工房
HX22	Merces Code	長野 恵典	電気通信大学ロボメカ工房
HX23	半錦参式	寺崎 清	アニキと愉快的仲間たち
HX24	ぶーちゃん号ぶち2	鰐淵 祥司	アニキと愉快的仲間たち
HX25	猿式	伊藤 義宏	からくり工房 A:Mac
HX26	ExtraICE3	飯田 一輝	からくり工房 A:Mac
HX27	Scarlet	赤尾 健太	福井大学 からくり工房 I.Sys
HX28	Thrush	岸本 匠	福井大学 からくり工房 I.Sys
HX29	Areion	山田 真	福井大学 からくり工房 I.Sys
HX30	PAG(β)	山下 浩平	京都大学機械研究会
HX31	Hound	山田 仰	京都大学機械研究会
HX32	Gabriel_mini	Alan Low Kay Boon	Institute of Technical Education
HX33	mini-drago	Darryl Chua Wee Joon	Institute of Technical Education
HX34	Mini-Calibrate	Muhammad Idris	Institute of Technical Education
HX35	鯉住	小泉 太嘉志	東京理科大学 Mice
HX36	neu	大嶽 結衣	東京理科大学 Mice
HX37	鵠	谷口 野歩	東京理科大学 Mice
HX38	シン・ウムオ	寶澤 駿	東京理科大学 Mice
HX39	斑猫	中瀬 優	Mice OB
HX40	Sylphy2	古川 大貴	Mice Busters
HX41	BlueFalcon	平松 直人	Mice Busters
HX42	しゅべるま〜じゅにあぶいつー	今井 康博	Mice Busters
HX43	Que	竹本 裕太	Mice Busters
HX44	MS2017	森永 英一郎	チーム森永
HX45	Ning6	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic
HX46	Maneuver	加藤 雄資	
HX47	こじまうす 12	小島 宏一	
HX48	Fantom 2nd	松井 祐樹	京都大学機械研究会 OB
HX49	翠嵐	宇都宮 正和	

マイクロマウス（ハーフサイズ）競技 フレッシュマンクラス 出走順表 (Micromouse Half-size Contest Freshman Class)

出走順	ロボット	参加者	グループ名
HF01	saikoro	高橋 有礼	早稲田大学マイクロマウスクラブ OB
HF02	らくたろう	篠田 圭介	早稲田大学マイクロマウスクラブ
HF03	はんしんよく（半身浴）U	いとうひさし	
HF04	ユニバーサル DC	松本 泰英	
HF05	ID-RH	桐林 星河	
HF06	Douse	池田 盛陽	
HF07	Shining	Qi Li	
HF08	dbHu	RONG HU	Huazhong University of Science and Technology
HF09	LoLe2	Wang Zhenyan	Huazhong University of Science and Technology
HF10	TQD-Halfsize JH	Bowen Zheng	NKU_Lightning
HF11	白いハラシーマウス	原嶋 広和	SRDC Next
HF12	葉	岩崎 比呂人	向上高等学校情報研究部
HF13	河井ちゃん	深川 海斗	向上高等学校情報研究部
HF14	スーパー small river号	鈴木 正治	向上高等学校情報研究部
HF15	Saturn	岡本 友希	向上高等学校情報研究部
HF16	貴方が好き好き LOVE 大好き愛してる三号	鈴木 琳太郎	向上高等学校情報研究部
HF17	鋼鉄の胃	國藤 奏徒	埼玉県立新座総合技術高校
HF18	NEZUU	相澤 勇人	埼玉県立新座総合技術高校
HF19	バージェストマウス	石村 直也	埼玉県立新座総合技術高校
HF20	Phosphorus	西園 和真	埼玉県立新座総合技術高校
HF21	SmartMouse	鈴木 夏七	埼玉県立新座総合技術高校
HF22	toyorobo	田南 吉章	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会
HF23	初手竜舞	梅本 空	東京工芸大学からくり工房
HF24	walkman	牛窪 尚貴	東京工芸大学からくり工房
HF25	R DC	貴儀 亮介	東京工芸大学からくり工房
HF26	Bloomfield	塚本 渉	東京理科大学 Mice
HF27	桜子	得平 慈子	東京理科大学 Mice

ロボットレース競技予選 出走順表 (Robotrace Preliminary Contest)

出走順	ロボット	参加者	グループ名
RT001	トレ三郎	小川 靖夫	
RT002	ホヘイ	今野 優作	芝浦工業大学 SRDC
RT003	ヒカリ	原田 虹呼音	芝浦工業大学 SRDC
RT004	オオフチ 2 号	大淵 陽	芝浦工業大学 SRDC
RT005	目標は完走	植田 凌輔	芝浦工業大学 SRDC
RT006	おかめ	小島 奈菜	芝浦工業大学 SRDC
RT007	一方通行	山内 秀真	芝浦工業大学 SRDC
RT008	y_1	横井 宏昭	芝浦工業大学 SRDC
RT009	フェニ	横田 大介	芝浦工業大学 SRDC
RT010	Phoenix	湯口 亮太	芝浦工業大学 SRDC
RT011	dn	瀬谷 勇太	芝浦工業大学 SRDC
RT012	トレトレ改 2	藤原 耀佑	芝浦工業大学 SRDC
RT013	ペルリ	鈴木 聡太	芝浦工業大学 SRDC
RT014	くぼったー	久保田 達哉	芝浦工業大学 SRDC
RT015	K.O	大熊 鼓太郎	芝浦工業大学 SRDC
RT016	D.M.R	西 拓哉	芝浦工業大学 SRDC
RT017	ボブ	枝廣 佳樹	芝浦工業大学 SRDC
RT018	白井ヴァインセント	米良 佳祐	芝浦工業大学 SRDC
RT019	エレクトリカルコミュニケーション	藤盛 佑成	芝浦工業大学 SRDC
RT020	PIRO	CARLOS RUEDA	CON CIENCIA
RT021	Aqua	Nicolas Geovanny Nino Nino	Con Ciencia Col
RT022	Aqua Col	Sebastian Camilo Nino Nino	Con Ciencia Col
RT023	Teensy Lamborghini	Andres Bercovich / Cristian Hewstone	Lamborghini PUC – UTFSM
RT024	St-Jerry	Carlos Daniel Perez Valenzuela	Instituto Tecnológico Superior de Poza Rica
RT025	SOM-SIN	thanapoom pumee	E-12 ROBOTCLUB KMITL
RT026	あおいんく	横田 葵	立命館大学ロボット技術研究会 (RRST)
RT027	ユニバーサルキット Type-R	鈴木 秀和	東京工芸大学からくり工房
RT028	Jupiter I	佐久間 大貴	東京工芸大学からくり工房
RT029	ネギトロ井	大津 亮二	東京工芸大学からくり工房
RT030	サラダ	小俣 和輝	東京工芸大学からくり工房
RT031	OG13	小川 直樹	東京工芸大学からくり工房
RT032	Salert	斎藤 巧真	東京工芸大学からくり工房
RT033	KNCT-RT1改	葉山 清輝	熊本高等専門学校
RT034	エンデバー 2017	高橋 勝	新潟県立長岡工業高等学校ロボット部OB
RT035	良くすべる。	奥田 汰樹	日野市立三沢中学科学部
RT036	ブルースターリベンジ	守屋 昂紀	日野市立三沢中学科学部
RT037	おじ三号	石川 優輝	日野市立三沢中学科学部
RT038	シュバイツァー	丹羽 名央規	日野市立三沢中学科学部
RT039	テキ10-2	川原 万人	日野市立三沢中学科学部
RT040	FZR1000	関根 聖仁	
RT041	山田号	山田 かえで	
RT042	God Speed	黒川 旭	ロボテナショップ
RT043	てけてけ	中村 勇太郎	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会
RT044	ワンダースワン	岩村 謙一	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会
RT045	MANZANA	柳下 泰成	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会
RT046	ドリームキャスト	狩野 大輔	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会
RT047	芋	田南 吉章	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会
RT048	寿限無 www	高石 亮	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会
RT049	川越のアヴェンジャー	高野 柊真	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会
RT050	RS-100	遠藤 隆記	極東技術結社
RT051	Pico	Liou,Fong-Chun	SHA YANG YE
RT052	Super LiZ	Li Gengwei / Zheng Hailing	Ngee Ann Polytechnic
RT053	NAME	LI WEINAN & ZHANG TONGTONG	Ngee Ann Polytechnic
RT054	Ning3	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic
RT055	Jehu 2	David Otten	Massachusetts Institute of Technology
RT056	Shine	Li,ShengHsiang/Li,JunGuang	Lunghwa University of Science and Technology

出走順	ロボット	参加者	グループ名
RT057	Du-Lin-Car	Li,Yu-Ming/Lin,Pen-I	Lunghwa University of Science and Technology
RT058	Teatable V3	Wu,Zhao-Yi/Hung,Jui-Hung	Lunghwa University of Science and Technology
RT059	FK-Hughes	Joan Aaron Roman Aparicio	Instituto Tecnológico Superior de Poza Rica
RT060	CC-Tom	Jose Israel Ortiz Hernandez	Instituto Tecnológico Superior de Poza Rica
RT061	Henriette	中村 亮太	立命館大学ロボット技術研究会
RT062	—	久木野 詩織	立命館大学ロボット技術研究会
RT063	電電蟲 6	出口 鷹也	立命館大学ロボット技術研究会
RT064	BLT	奥山 拓	立命館大学ロボット技術研究会
RT065	ムスカ 4 号	尾山 颯汰	立命館大学ロボット技術研究会
RT066	ぴつく 1 号	本田 卓	立命館大学ロボット技術研究会
RT067	Felix Fantasia	森田 崇文	立命館大学ロボット技術研究会
RT068	熱川	沖野 友亮	立命館大学ロボット技術研究会
RT069	風	片山 裕太	立命館大学ロボット技術研究会
RT070	ライン☆トレース ツヴァイ ヘルツ!	米野 尚斗	立命館大学ロボット技術研究会
RT071	物理場	門野 広大	立命館大学ロボット技術研究会
RT072	March Hare	鹿野 貴裕	立命館大学ロボット技術研究会
RT073	PrimaryT	三ツ木 知愛	電気通信大学ロボメカ工房
RT074	新しい機体 (1)	廣岡 優樹	電気通信大学ロボメカ工房
RT075	smiley	松本 修尚	電気通信大学ロボメカ工房
RT076	Shirley-trial	松林 友大	電気通信大学ロボメカ工房
RT077	Leo-blue	Darryl Chua Wee Joon	Institute of Technical Education
RT078	Diligent-4	meng weilin	Institute of Technical Education
RT079	Calibrate	Muhammad Idris	Institute of Technical Education
RT080	Green	Lim Ding Huang Jonas and Zikry Bin Zaini	Institute of Technical Education
RT081	Sparrow	長尾 晃一郎	福井大学 からくり工房 I.Sys
RT082	きいろいやつ	日比野 翔紀	福井大学 からくり工房 I.Sys
RT083	キムワイパー	三浦 柊一郎	福井大学 からくり工房 I.Sys
RT084	アイドラさん	伊藤 瑞季	福井大学 からくり工房 I.Sys
RT085	test	松岡 昂輝	福井大学 からくり工房 I.Sys
RT086	RE-CREA+E	武市 英之	福井大学 からくり工房 I.Sys
RT087	トゲアリドケナシトゲトゲ	田中 将	福井大学 からくり工房 I.Sys
RT088	Steve	西脇 潤	福井大学 からくり工房 I.Sys
RT089	bit R2	金谷 怜音	福井大学 からくり工房 I.Sys
RT090	試験体219	長田 理希	福井大学 からくり工房 I.Sys
RT091	美影2.1	中島 史敬	
RT092	Hex1B	加藤 雄資	
RT093	680SX	中里 紀之	東京電機大学ロボット研究会
RT094	彩雲	鈴木 遥華	東京電機大学ロボット研究会
RT095	カシワード	増田 卓己	東京電機大学ロボット研究会部
RT096	fresher	高橋 瞭	東京電機大学ロボット研究会部
RT097	玉乗り	大口 竜都	長野県工科短期大学校
RT098	ボールロボ SP	山岸 勇斗	長野県工科短期大学校
RT099	1-1 11 番	成田 創真	渋谷教育学園幕張中学校電気部
RT100	メーター君	立崎 乃衣	渋谷教育学園幕張中学校電気部
RT101	トレーサーさがみ	並木 達郎	青山学院大学
RT102	null	小灘 拓矢	青山学院大学ロボプロジェクト
RT103	Swordfish type ZERO	前田 優	湘南工科大学 ロボット同好会
RT104	スワロー	坪 真南未	職業能力開発総合大学校ロボット部
RT105	ギャラポリー Jr 貳号機	吉村 尚幸	島根職業能力開発短期大学校
RT106	ギャラポリー Jr 壱号機	田柄 貴輝	島根職業能力開発短期大学校
RT107	流風	服部 太亮	東京都市大学 機親会学生会
RT108	秋月	西川 亮	東京都市大学 機親会学生会
RT109	進	金井 大樹	東京都市大学 機親会学生会
RT110	halows	田邊 宥大	東京農工大学ロボット研究会 R.U.R
RT111	手巻き寿司	瀧澤 七五杜	日本工業大学 マイクロコンピュータ研究部
RT112	MCR くん	関 柊哉	日本工業大学 マイクロコンピュータ研究部
RT113	Nazo-Ru	太田 智也	渋谷教育学園幕張中学校電気部
RT114	オコジョ	浅野 俊昭	千葉県立清水高等学校 機械科
RT115	TE-RT	大日向 拓実	
RT116	紫雲	大日方裕也/喜田扇太郎/高崎創	
RT117	スカイレイカー 2型	いとうひさし	
RT118	Discovery_01	長内 幹雄	
RT119	Bonita	松谷 麻美	

出走順	ロボット	参加者	グループ名
RT120	シリコン・スピリット (零号機)	松田 正裕	
RT121	NewNsBuild	野村 慎之介	
RT122	Dolly'17R	大貫 篤	神奈川県立生田高校 パソコン研究部
RT123	武甲 11	岩崎 宏紀	埼玉県立秩父農工科学高等学校
RT124	DREAMER	志村 賢悟	千葉県立船橋高等技術専門学校／厚木ロボット研究会
RT125	鈴木ミチオ	大川 有輝／神谷 涼	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科
RT126	himiko	山本 太清	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科
RT127	ARCOBALENO	川津 瞬稀	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科
RT128	S.U	新城友喜／上田太一	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科
RT129	rosso farfalla	梶原怜／江上 撰	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科
RT130	Pastorale	浜元唯那／田邊智也	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科
RT131	unknown	田村尚己／小林幸也／皆川翔	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科
RT132	Apocalypse	西野鋭／関谷 涼	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科
RT133	ブラック	小澤 等	
RT134	天秤 20	畠山 和昭	埼玉県立新座総合技術高校
RT135	黄金鯨 8	大橋 辰也	埼玉県立新座総合技術高校
RT136	黑夜	三浦 友揮	埼玉県立新座総合技術高校
RT137	ヘルニア	吉永 大輝	埼玉県立新座総合技術高校
RT138	どろっふ	宮澤 航馬	埼玉県立新座総合技術高校
RT139	RX- ARAISAN	新井 隆太	埼玉県立新座総合技術高校
RT140	七転び八起き	比企 涼太郎	埼玉県立新座総合技術高校
RT141	low back pain	池田 樹	埼玉県立新座総合技術高校
RT142	Argo-RX	黒木 駿	埼玉県立新座総合技術高校
RT143	黒熊 改	中永 大輝	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部
RT144	ITimpulse	石川 達也	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部
RT145	Ombretto	黒澤 舞	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部
RT146	あみやき君	丸山 庫太郎	埼玉県立狭山工業高等学校
RT147	てりやき君	保坂 海瑠	埼玉県立狭山工業高等学校
RT148	牛井波乗り	内野 愛	埼玉県立狭山工業高等学校
RT149	ウオンカチョコ	宮岡 渉太	埼玉県立狭山工業高等学校
RT150	ピンク	小野 安慈	埼玉県立狭山工業高等学校
RT151	ガナッシュ	松田 航輝	埼玉県立狭山工業高等学校
RT152	ペツパー	滝澤 哲	埼玉県立狭山工業高等学校
RT153	シルバー	玉井 悠也	埼玉県立狭山工業高等学校
RT154	1 台目	手島 裕司	埼玉県立狭山工業高等学校
RT155	帰って来たピーチ	小坂 洋平	埼玉県立狭山工業高等学校
RT156	Trilobyte	梅本 篤	
RT157	シルバーフレーム天	内藤 修太郎	新潟コンピュータ専門学校
RT158	スコピオン	南波 拓海	新潟コンピュータ専門学校
RT159	Gatapro	田中 洋輔	新潟コンピュータ専門学校
RT160	ノギス	本間 裕也	新潟コンピュータ専門学校
RT161	黒炎	赤尾 健太	福井大学 からくり工房 I.Sys
RT162	Exelion	山田 真	福井大学 からくり工房 I.Sys
RT163	KT-3	山下 浩平	京都大学機械研究会
RT164	POM次郎	北村 健浩	京都大学機械研究会
RT165	寿限無改	森田 瞭平	京都大学機械研究会
RT166	蟒蛇	辻本 友樹	京都大学機械研究会
RT167	Antares	横山 浩一郎	電気通信大学ロボメカ工房 OB
RT168	CHICANE	尾鷲 真士	電気通信大学ロボメカ工房 OB
RT169	preVice1.5	岸田 貴光	電気通信大学ロボメカ工房 OB
RT170	烈華 肆	市野塚 朝	電通大ロボメカ工房 OB
RT171	Coral	中島 瑞	ロボメカ工房 OB
RT172	Joker+α	高柳 智	からくり工房 A.Mac
RT173	Whitechip 7	落合 誠治	
RT174	FRAGILE017RT	河野 純也	
RT175	Architect 2	佐藤 慶明	アニキと愉快的仲間たち
RT176	錦漆式	寺崎 清	アニキと愉快的仲間たち
RT177	Cartis04.5	平井 雅尊	アニキと愉快的仲間たち

競技規定集 Contest rule book

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

マイクロマウス（ハーフサイズ）競技規定

マイクロマウス競技とは、ロボットに迷路を通過させ、その知能と速度を競う競技である。
ここに出場するロボットをマイクロマウスと呼ぶ。

1. マイクロマウスに関する規定

- 1-1** マイクロマウスは自立型でなければならない。燃焼を利用したエネルギー源は許されない。
- 1-2** マイクロマウスは、競技中に操作者により、ハードウェアおよびソフトウェアの追加、取りはずし、交換、変更を受けてはならない。ただし、軽微な修理・調整は許される。
- 1-3** マイクロマウスは迷路内に本体の一部を放置してはならない。
- 1-4** マイクロマウスは迷路の壁を飛び越し、よじのぼり、傷つけ、あるいは壊してはならない。
- 1-5** マイクロマウスの大きさは、その床面への投影が1辺12.5cmの正方形に収まらなければならない。走行中に形状が変化する場合も、常にこの制限を満たしていなければならない。ただし、高さの制限はない。

2. 迷路に関する規定

- 2-1** 迷路の壁の側面は白、壁の上面は赤、床面は黒とする。迷路の走行面は、木材に黒のつや消しの塗料が塗付されているものとする。ただし、始点の外壁（迷路の外側）及び終点領域の内壁は赤色に着色されている。また、始点の区画及び終点領域の区画の壁の上面は白色とする。
- 2-2** 迷路は9cm×9cmの単位区画から構成されるが、全体の大きさについては最大32×32区画とする。区画の壁の高さは2.5cm、厚さは0.6cmとする。（図1参照）
- 2-3** 迷路の始点は、四隅のいずれかにあり、時計回りに出発する。終点の位置や終点領域の大きさについて競技会ごとに定める。なお終点の位置は終点領域入り口の座標で表現する。（表現方法は図2参照）
- 2-4** 各単位区画の四隅にある0.6cm×0.6cmの小正方形部分を格子点と呼ぶ。終点領域内を除いたすべての格子点には少なくとも1つの壁が接している（図1参照）。また、迷路全体の外周の壁は全て存在する（図1、図2参照）。

3. 競技に関する規定

- 3-1** マイクロマウスが始点から終点への走行に要した最短の時間をそのマイクロマウスの迷路通過時間記録とする。マイクロマウス競技においては迷路通過時間記録および最短時間達成までの過程ならびにその間の自律性を評価する。
- 3-2** 操作者は迷路が公開された後で迷路に関する情報をマイクロマウスに入力してはならない。また競技中にスイッチ操作等で、迷路に関する情報を修正、あるいは部分的に消去することはできない。
- 3-3** 迷路の走行は、毎回始点より開始し、始点に戻った時点あるいは2秒以上停止、もしくはマイクロマウスの走行中止が認められた時点で終了する。
- 3-4** マイクロマウスが始点に戻り、自動的に再スタートする場合、始点において2秒以上停止しなければならない。
- 3-5** 操作者は、競技委員長の指示または走行中止の許可がない限り走行中のマイクロマウスに触れてはならない。競技委員長は、あらかじめ走行に異常が認められた場合、走行中止の申し出を認める。また、それ以外の走行中止の申し出については、迷路に関する記憶をすべて消去することを条件に認める。
- 3-6** マイクロマウスの持ち時間は最大15分間として競技会ごとに定める。この間原則的に5回までの走行をすることができる。

3-7 マイクロマウスの床面より2.5cm以内の部分全体が終点領域に入ったとき、そのマイクロマウスは迷路を通過したと認められる。ただし、迷路の通過時間の測定は、始点のセンサがマイクロマウスをセンサしてから、終点領域の入り口のセンサが同マウスをセンサする間を計測する。

3-8 競技場の照明、温度、湿度は通常の室内環境とする。照明の調節に関する申し出は受け付けられない。

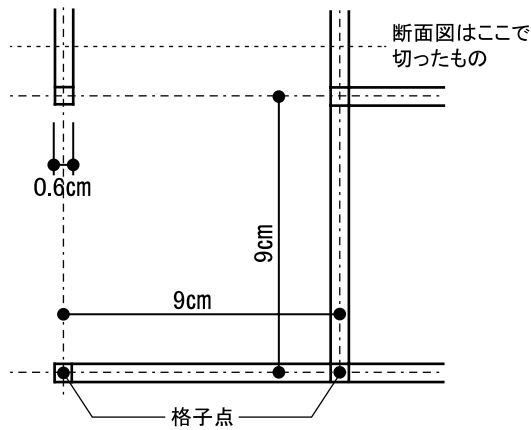
3-9 競技委員長は、必要と認められた場合、操作者に対しマイクロマウスについての説明を求めることができる。また競技委員長の判断で走行の中止、または失格の宣言その他必要な措置を講ずることができる。

3-10 競技の表彰内容および評価基準は競技会ごとに定める。

【注意】

- 競技中にプログラムのローディングおよびROMの交換を行なうことは許されない。また、競技中にマイクロマウスを本体とは独立した開発装置やコンソールボックスと接続してプログラム実行に関する指示を与えることも許されない。
- 競技中にタイヤについた埃やごみ等を、粘着テープ等で除去することは許されるが、摩擦力を増やすために、溶剤等を使用してはならない。
- マイクロマウスは各走行において終点到着後も、さらに迷路の探索を続けることができる。この場合、始点から初めて終点に達するまでの時間を記録とする。
- マイクロマウスが始点に戻った後2秒以内に再スタートした場合、次の走行を開始したとみなされるが、その走行の計時記録は無効とする。
- 調整等のため、走行時を除いて迷路の始点の区画以外にマイクロマウスを置いてはならない。
- マイクロマウスの寸法について
マイクロマウスの下部構造の大きさは、1-5の規定にかかわらず、迷路の大きさによる制限を受ける。
- 迷路について
迷路は常識的な工作精度で製作されるため、ある程度の寸法の誤差が生じることがある。また、迷路を組換え可能とするため、壁および床面には1mm程度の隙間あるいは段差が生じることがある。また、色ムラ、変色、汚れなどがある場合がある。
- 始点・終点のセンサについて
種類：透過型赤外線センサ
光軸は水平であり、床面より0.5cmの高さにある（図1参照）。
位置：・始点のセンサ 始点の区画と次の区画との境
・終点のセンサ 終点の入口部分（図2参照）
- 終点領域の区画の一部にゴール標識を設置することがあるが、これは、競技委員長の承認を得て取り外すことができる。

〔平面図〕



〔断面図〕

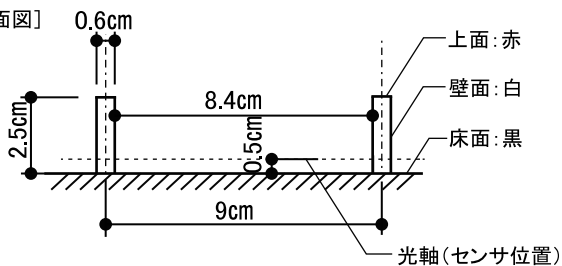


図1 迷路の構造

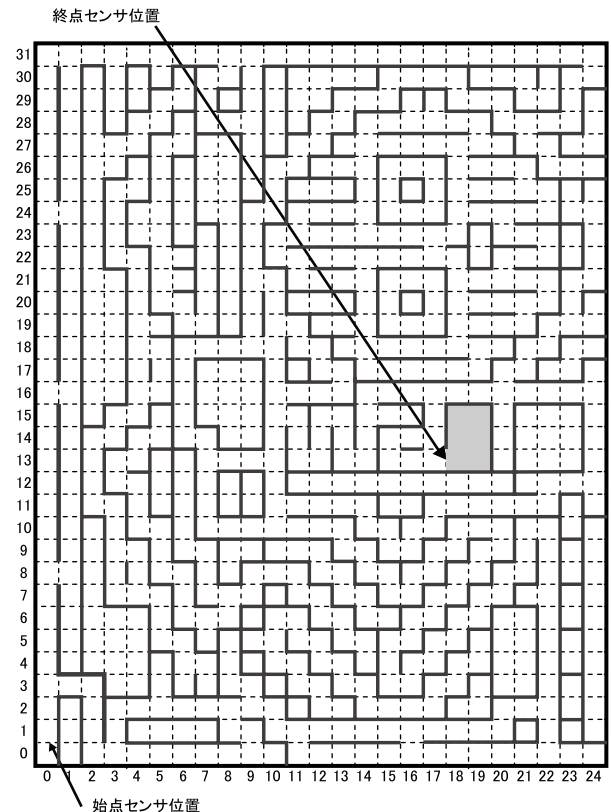


図2 センサ位置と終点領域入口の座標（例）

マイクロマウス（ハーフサイズ）競技 全日本大会の運営に関する注意事項

1. 事前の情報アナウンスについて

迷路全体の大きさ、終点領域入り口および時間については、原則開催日の2ヶ月前に発表します。

2. マイクロマウスの操作について

競技の操作者は、その製作者あるいは製作グループ本人自身が操作（オペレート）する事を原則とします。

3. 参加登録台数制限について

マイクロマウス（ハーフサイズ）競技の同一製作者による参加登録可能台数は1台のみとします。

また、決勝出場権を持つ参加者も、決勝の順番を決めるために予選への出走が義務付けられます。（予選はすべてリタイアでも決勝に進出できますが、棄権の場合は決勝出場権は無効となります。）

4. 予選について

決勝への参加は、同一製作者によるマイクロマウスあるいは同一グループによって製作された技術的に類似性の高いマイクロマウスは1台限りとし、かつ一人のオペレーター（製作者がオペレートするのが原則）は一台のマイクロマウスしか操作できないこととします。

5. 競技中のバッテリー交換

予選、決勝を通じて競技中のバッテリー交換が一切禁止されます。

6. 競技会場の照明環境とフラッシュ撮影等について

主催側としては限られた環境でしか動かないロボットではなく、極力あらゆる人間環境で動くロボットを目指すことを基本精神としております。

(1) 照明環境について

上記の精神に則り、競技会が開催される通常の照明環境で実施します。

(2) フラッシュ撮影等について

マイクロマウス競技エキスパートクラス決勝以外の競技については、従来どおり、競技中のフラッシュ撮影は遠慮してもらう様会場にてアナウンスします。なお、ビデオ、カメラのオートフォーカスには、赤外線が使われているものもありますが、これについては、ロボット自身の対策を期待します。

7. 決勝中の預り制度

決勝では、競技開始前から競技終了時までロボットを事務局が指定する場所にて預かります。操作者は出走時に指定場所から自らロボットを受け取って走行させ、走行終了後に再度ロボットを同じ場所に戻すこととします。

8. 地区大会等におけるマイクロマウス（ハーフサイズ）競技の全日本大会決勝出場権について

本年度の各地区大会・学生大会等において、ポイントランキング制を導入します。マイクロマウス（ハーフサイズ）競技にて、順位ごとにポイントが付加され、合計ポイントが高い順から、数名、全日本大会決勝の出場権を付与します。

マイクロマウス（ハーフサイズ）競技エキスパートクラス 全日本大会評価基準と表彰内容

表彰者	評価基準
ベストマウサー	1回目のスタートから最初に操作者がロボットに触れた時までの最短完走時間を記録したマウスを評価する
優勝～6位	最短走行時間の短さを評価
自律賞	持ち時間内に全走行が完了（最後にスタート地点まで戻る）するまで、ノータッチで走り切ったマウスの内、最短走行時間を記録したマウスに対する評価
ニューテクノロジー賞	新しい要素技術・コンセプトに積極的に取り組み、技術的可能性をひろげたものを評価
ベストジュニア賞	高校生以下の若手により特に独自で製作されたマウス、最短時間等を評価
特別賞	以上の評価以外の特に優れたマウス
企業賞	特別協賛企業様により特に優れていると評価されたものに授与される場合があります

※同一グループによって製作された技術的に類似性の高いロボットについては、最上位の1台のみを入賞の対象とすることがあります。

マイクロマウス（ハーフサイズ）競技エキスパートクラス

ベストマウサー	賞状
優勝	賞状、研究奨励金 20 万円
2 位	賞状、研究奨励金 10 万円
3 位	賞状、研究奨励金 5 万円
4 位	賞状、研究奨励金 3 万円
5 位	賞状、研究奨励金 2 万円
6 位	賞状、研究奨励金 1 万円
自律賞	賞状、研究奨励金 5 万円
ニューテクノロジー賞	賞状
ベストジュニア賞	賞状
特別賞	賞状
企業賞	賞状（副賞が授与される場合があります）

※この他、受賞者に記念品等が贈られることがあります。また参加者全員に参加賞が贈られます。

マイクロマウス（ハーフサイズ）競技フレッシュマンクラスの記録認定について

2014年度より、フレッシュマンクラスについては、優勝／準優勝等の順位表彰を行わない事とし、記録認定証にその順位を記載する事となりました。

その他、特に優れていると認められたロボットには「特別賞」の賞状が贈られます。

また、参加者全員に参加賞が贈られます。

マイクロマウスクラシック競技規定

マイクロマウス競技とは、ロボットに迷路を通過させ、その知能と速度を競う競技である。ここに出場するロボットをマイクロマウスと呼ぶ。

1. マイクロマウスに関する規定

- 1-1** マイクロマウスは自立型でなければならない。燃焼を利用したエネルギー源は許されない。
- 1-2** マイクロマウスは、競技中に操作者により、ハードウェアおよびソフトウェアの追加、取りはずし、交換、変更を受けてはならない。ただし、軽微な修理・調整は許される。
なお、特に必要と認められた競技会については、全く同一仕様のバッテリーの交換は許されることがある。
- 1-3** マイクロマウスは迷路内に本体の一部を放置してはならない。
- 1-4** マイクロマウスは迷路の壁を飛び越し、よじのぼり、傷つけ、あるいは壊してはならない。
- 1-5** マイクロマウスの大きさは、その床面への投影が1辺 25 cmの正方形に収まらなければならない。走行中に形状が変化する場合も、常にこの制限を満たしていなければならない。ただし、高さの制限はない。

2. 迷路に関する規定

- 2-1** 迷路の壁の側面は白、壁の上面は赤、床面は黒とする。迷路の走行面は、木材に黒のつや消しの塗料が塗付されているものとする。ただし、始点の区画及び終点領域の区画の壁の上面は黄色とする。
- 2-2** 迷路は 18 cm × 18 cmの単位区画から構成され、全体の大きさは 16 × 16 区画とする。区画の壁の高さは 5 cm、厚さは 1.2 cmとする。（図1参照）
- 2-3** 迷路の始点は、四隅のいずれかにあり、時計回りに出発する。終点は中央の 4 区画とする。
- 2-4** 各単位区画の四隅にある 1.2 cm × 1.2 cmの小正方形部分を格子点と呼ぶ。終点の中央を除いたすべての格子点には少なくとも1つの壁が接している（図1参照）。また、迷路全体の外周の壁は全て存在する（図1、図2参照）。

3. 競技に関する規定

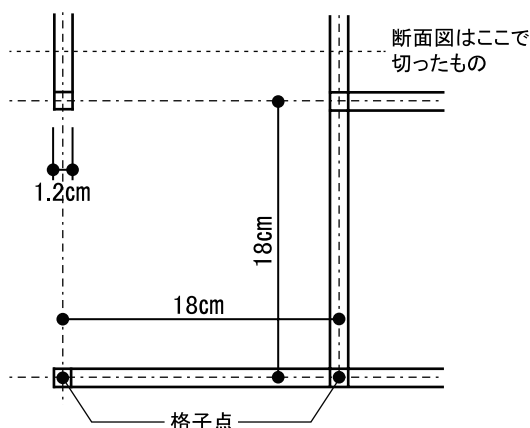
- 3-1** マイクロマウスが始点から終点への走行に要した最短の時間をそのマイクロマウスの迷路通過時間記録とする。マイクロマウス競技においては迷路通過時間記録および最短時間達成までの過程ならびにその間の自律性を評価する。
- 3-2** 操作者は迷路が公開された後で迷路に関する情報をマイクロマウスに入力してはならない。また競技中にスイッチ操作等で、迷路に関する情報を修正、あるいは部分的に消去することはできない。
- 3-3** 迷路の走行は、毎回始点より開始し、始点に戻った時点あるいは 2 秒以上停止、もしくはマイクロマウスの走行中止が認められた時点で終了する。
- 3-4** マイクロマウスが始点に戻り、自動的に再スタートする場合、始点において 2 秒以上停止しなければならない。
- 3-5** 操作者は、競技委員長の指示または走行中止の許可がない限り走行中のマイクロマウスに触れてはならない。競技委員長は、あらかじめ走行に異常が認められた場合、走行中止の申し出を認める。また、それ以外の走行中止の申し出については、迷路に関する記憶をすべて消去することを条件に認める。
- 3-6** マイクロマウスは 10 分間の持ち時間を有し、この間 5 回までの走行をすることができる。ただし、特に必要と認められた競技会については、持ち時間を 7 分、走行回数を 5 回、また持ち時間を 5 分、走行回数を 5 回とすることがある。
- 3-7** マイクロマウスの床面より 5 cm以内の部分が入ったとき、そのマイクロマウスは迷路を通過したと認められる。た

- だし、迷路の通過時間の測定は、始点のセンサがマイクロマウスをセンシングしてから、終点のセンサが同マウスをセンシングする間を計測する。
- 3-8** 競技場の照明、温度、湿度は通常の室内環境とする。照明の調節に関する申し出は受け付けられない。
- 3-9** 競技委員長は、必要と認められた場合、操作者に対しマイクロマウスについての説明を求めることができる。また競技委員長の判断で走行の中止、または失格の宣言その他必要な措置を講ずることができる。
- 3-10** 競技の表彰内容及び評価基準は競技会ごとに定める。

【注意】

- 1.** 競技中にプログラムのローディングおよびROMの交換を行なうことは許されない。また、競技中にマイクロマウスを本体とは独立した開発装置やコンソールボックスと接続してプログラム実行に関する指示を与えることも許されない。
- 2.** 競技中にタイヤについた埃やごみ等を、粘着テープ等で除去することは許されるが、摩擦力を増やすために、溶剤等を使用してはならない。
- 3.** マイクロマウスは各走行において終点到着後も、さらに迷路の探索を続けることができる。この場合、始点から初めて終点に達するまでの時間を記録とする。
- 4.** マイクロマウスが始点に戻った後 2 秒以内に再スタートした場合、次の走行を開始したとみなされるが、その走行の計時記録は無効とする。
- 5.** 調整等のため、走行時を除いて迷路の始点の区画以外にマイクロマウスを置いてはならない。
- 6.** マイクロマウスの寸法について
マイクロマウスの下部構造の大きさは、1-5 の規定にかかわらず、迷路の大きさによる制限を受ける。
- 7.** 迷路について
迷路は常識的な工作精度で製作されるため、ある程度の寸法の誤差が生じることがある。また、迷路を組換え可能とするため、壁および床面には 1 mm程度の隙間あるいは段差が生じることがある。また、色ムラ、変色、汚れなどがある場合がある。
- 8.** 始点・終点のセンサについて
種類：透過型赤外線センサ
光軸は水平であり、床面より 1 cmの高さにある（図1参照）。
位置：・ 始点のセンサ 始点の区画と次の区画との境
・ 終点のセンサ 終点の入口部分（図2参照）
- 9.** 迷路の終点となる 4 区画内には壁や柱は存在しない。

[平面図]



[断面図]

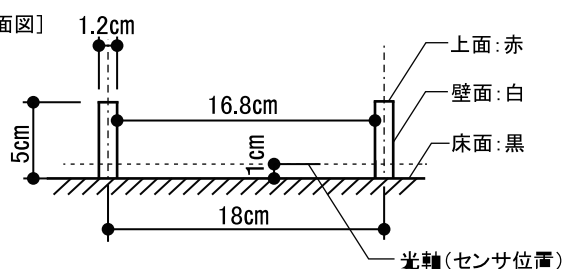


図1 迷路の構造

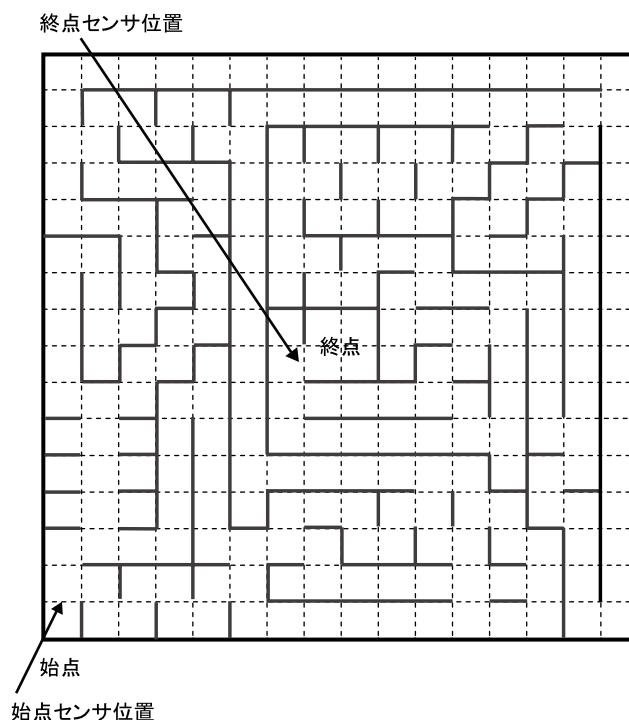


図2 センサ位置と終点領域入口の座標(例)

マイクロマウスクラシック競技 全日本大会の運営に関する注意事項

1. マイクロマウスの操作について

競技の操作者は、その製作者あるいは製作グループ本人自身が操作(オペレート)する事を原則とします。(以下、操作者と言う)

2. クラス分けについて

(1) マイクロマウスクラシック競技フレッシュマンクラス

新人あるいは入門間もない人のためのマイクロマウス競技。新人あるいは初心者と自分自身で判断する人は、誰でも参加できます。ただし今までに全日本大会ならびに海外での同等の大会で、ゴールに到達したことのある人、あるいはゴールに到達したことのあるマイクロマウスは除きます。また、競技時に審査員長にエキスパートクラスが適当と判断されたマイクロマウスは入賞から除外されます。

※フレッシュマンクラスは自分を初心者と考える人が、自分自身で作ったマイクロマウスを持って参加する事を基本とした競技です。また、先輩などの作ったマイクロマウスを譲り受けた場合も、初心者によるマイクロマウスとは認められない場合があります。

(2) マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス

エキスパートクラスは経験豊かな参加者が、更に高度な課題や他の優秀なマイクロマウスに挑戦する為のクラスです。フレッシュマンクラスに該当する方が、エキスパートクラスに参加する事は可能ですが、同じマイクロマウスで両方のクラスに参加する事は出来ません。

3. 参加登録台数制限について

マイクロマウスクラシック競技は何れのクラスも同一製作者による参加登録可能台数は1台のみとします。

また、決勝出場権を持つ参加者も、決勝の順番を決めるために予選への出走が義務付けられます。(予選はすべてリタイアでも決勝に進出できますが、棄権の場合は決勝出場権は無効となります。)

4. 予選について

何れのクラスも、決勝への参加は、同一グループによって製作された技術的に類似性の高いマイクロマウスは1台限りとし、かつ一人のオ

ペレーター(製作者がオペレートするのが原則)は一台のマイクロマウスしか操作できないこととします。

エキスパートクラスならびにフレッシュマンクラスの予選は、出走台数によって、各々迷路複数面で行うことがあります。

(1) フレッシュマンクラス

予選を行う場合は、以下の方法で実施した上、原則的に同日の午後に決勝を実施する。

- ・予選で使用する迷路の大きさは、通常の競技用迷路(16×16区画)を1/4に区画した8×8区画を使用し、四隅から各々同時並行的に走行する。

- ・8×8区画迷路を3分間に3回走行することが出来る。その内の最短時間を迷路通過時間記録とする。

- ・始点(X-0、Y-0)から時計回りに出発し、終点区画は、対角上の(X-7、Y-7)1区画とする。

(2) エキスパートクラス

予選と決勝が有り、決勝は予選通過者と各地区大会等でシードされたマウスによって行われる。

5. 決勝中の預り制度

各クラス決勝では、競技開始前から競技終了時までマイクロマウスを事務局が指定する場所にて預かります。操作者は出走時に指定場所から自らマイクロマウスを受け取って走行させ、走行終了後に再度マイクロマウスを同じ場所に戻すこととする。

6. バッテリー交換について

フレッシュマンクラスでは、競技中、同一仕様のバッテリーに限り交換することが許されます。エキスパートクラスでは、予選、決勝を通じて、競技中のバッテリー交換が一切禁止されます。

7. 持ち時間及び走行回数について

エキスパートクラス予選は、持ち時間5分、走行回数5回で競技を行

われ、決勝においては持ち時間5分、走行回数5回で競技を行います。また、フレッシュマンクラスは、持ち時間7分、走行回数5回で競技を行います。

影は遠慮してもらう様会場にてアナウンスします。なお、ビデオ、カメラのオートフォーカスには、赤外線が使われているものもありますが、これについては、ロボット自身の対策を期待します。

8. 競技会場の照明環境とフラッシュ撮影等について

主催側としては限られた環境でしか動かないロボットではなく、極力あらゆる人間環境で動くロボットの登場を期待することを基本精神としています。

(1) 照明環境について

上記の精神に則り、競技会が開催される通常の照明環境で実施します。

(2) フラッシュ撮影等について

マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス決勝につきましては、客席からのフラッシュ撮影は禁止されません。ただし、エキスパートクラス決勝以外の競技については、従来どおり、競技中のフラッシュ撮

9. 地区大会等におけるエキスパートクラスの全日本大会決勝出場権について

本年度の各地区大会・学生大会等において、ポイントランキング制を導入します。マイクロマウスクラシック競技にて、順位ごとにポイントが付加され、合計ポイントが高い順から、数名、全日本大会決勝の出場権を付与します。

マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス 全日本大会評価基準と表彰内容

表彰者	評価基準
優勝～6位	最短走行時間の短さを評価
自律賞	持ち時間内に全走行が完了（最後にスタート地点まで戻る）するまで、ノータッチで走り切ったマウスの内、最短走行時間を記録したマウスに対する評価
ニューテクノロジー賞	新しい要素技術・コンセプトに積極的に取り組み、技術的可能性をひろげたものを評価
ベストジュニア賞	高校生以下の若手により特に独自で製作されたマウス、最短時間等を評価
特別賞	以上の評価以外の特に優れたマウス
企業賞	特別協賛企業様により特に優れていると評価されたものに授与される場合があります

※同一グループによって製作された技術的に類似性の高いロボットについては、最上位の1台のみを入賞の対象とすることがあります。

マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス

優勝	賞状、研究奨励金 10 万円
2 位	賞状、研究奨励金 5 万円
3 位	賞状、研究奨励金 3 万円
4 位	賞状、研究奨励金 2 万円
5 位	賞状、研究奨励金 1 万円
6 位	賞状、研究奨励金 1 万円
自律賞	賞状、研究奨励金 3 万円
ニューテクノロジー賞	賞状
ベストジュニア賞	賞状
特別賞	賞状
企業賞	賞状（副賞が授与される場合があります）

※この他、受賞者に記念品等が贈られることがあります。また参加者全員に参加賞が贈られます。

マイクロマウスクラシック競技フレッシュマンクラスの記録認定について

2014年度より、フレッシュマンクラスについては、優勝／準優勝等の順位表彰を行わない事とし、記録認定証にその順位を記載する事となりました。

その他、特に優れていると認められたロボットには「特別賞」の賞状が贈られます。

また、参加者全員に参加賞が贈られます。

ロボットレース競技規定

ロボットレース競技は、ロボットに定められた周回コースを走行させ、自律操縦の巧みさとスピードとを競う競技である。ここに出場するロボットをロボットレーサと呼ぶ。

1. ロボットレーサに関する規定

- 1-1** ロボットレーサは自立型でなければならない。スタートの操作を除き、有線、無線を問わず外部からの一切の操作を行ってはならない。
- 1-2** ロボットレーサは、競技中に操作者により、ハードウェアおよびソフトウェアの追加、取り外し、交換、変更を受けてはならない。ただし、軽微な修理・調整は許される。
- 1-3** ロボットレーサの大きさは全長 25cm、全幅 25cm、全高 20cm 以内でなければならない。
- 1-4** ロボットレーサは、接地力を増すための吸引機構を装備してはならない。

2. コースに関する規定

- 2-1** コースの走行面は黒色とし、コースは、幅 1.9cm の白色のラインで示された周回コースである。ラインの全長は 60m 以下とする。
- 2-2** ラインは、直線と円弧の組合せにより構成される。ラインは交差することがある。
- 2-3** ラインを構成する円弧の曲率半径は、10cm 以上とする。また、曲率変化点間の距離は 10cm 以上とする。
- 2-4** ラインが交差するとき、交差の角度は 90 度 ± 5 度とする。(図 1 参照) ラインが交差する点の前後 25cm は、ラインは直線とする。
- 2-5** スタートラインおよびゴールラインを周回コースの直線部分に置く。ゴールラインは、スタートラインの後方 1m に置く。ラインの進行方向右側のスタートラインとゴールライン上には、それぞれスタートマーカーとゴールマーカーが定められた位置に貼付される。(図 2、3 参照)
- 2-6** スタートラインとゴールラインの間のラインの中心から左右それぞれ 20cm の領域をスタート・ゴールエリアと呼ぶ。また、スタートラインとゴールライン上には、それぞれスタートゲートとゴールゲートが置かれる。スタートゲートとゴールゲートの内のは幅 40cm、高さ 25cm とする。
- 2-7** スタートラインとゴールラインの前後 25cm のラインは直線とする。
- 2-8** ラインの曲率が変化する地点には、進行方向左側の定められた位置にコーナーマーカーが貼付される。(図 4 参照)
- 2-9** コースの走行面は通常水平とするが、部分的には最大 5 度の傾斜がある場合があるものとする。

3. 競技に関する規定

- 3-1** ロボットレーサは、本体の床面への投影が常にコースを示すライン上にあるように走行する。走行中のロボットレーサ本体がライン上から完全に離れた場合をコースアウトとする。
- 3-2** ロボットレーサは、3 分間の持ち時間を有し、この間 3 回までの走行をすることができる。
- 3-3** 走行は、毎回、コース上に定められたスタート・ゴールエリア内より指定された方向に対して開始するものとする。
- 3-4** ロボットレーサは周回走行後、スタート・ゴールエリア内に自動停止し、かつ 2 秒以上停止しなければならない。
- 3-5** ロボットレーサが各回の周回走行に要した時間のうち、最も短い時間を、そのロボットレーサの周回走行時間記録とする。
- 3-6** 周回走行時間の測定はスタートライン上のセンサがロボットレーサの本体の一部をセンサしてから、ゴールライン上のセンサが同じロボットレーサの本体の一部をセンサする間を計測する。ただし、ロボットレーサの本体の全てがゴールラインを通過しなければ、計測された周

回走行時間は記録として認められない。

3-7 ロボットレーサが周回走行中に、コースアウトした場合、もしくは 2 秒以上停止した場合、その走行が終了したものとする。

3-8 操作者はコースが公開された後でコースに関する情報をロボットレーサに入力してはならない。また競技中にスイッチ操作等で、コースに関する情報を修正、あるいは部分的に消去することはできない。

3-9 操作者は競技委員長の指示、または走行中止の許可がない限り走行中のロボットレーサに触れてはならない。競技委員長は、ロボットレーサが走行不能となった場合、走行中止の申し出を認める。

3-10 競技場の照明、温度、湿度は通常の室内環境とする。照明の調整に関する申し出は受け付けられない。

3-11 競技委員長は必要と認めた場合、操作者に対してロボットレーサについての説明を求めることができる。また、競技委員長の判断で走行の中止、または失格の宣言その他必要な措置を講ずることができる。

3-12 競技の表彰内容及び評価基準は競技会ごとに定める。

【注意】

- 競技中にプログラムのローディングおよび ROM 交換を行うことは許されない。また、競技中にロボットレーサを、本体とは独立した開発装置やコンソールボックスと接続して、プログラム実行に関する指示を与えることも許されない。
- 競技中にタイヤについた埃やごみ等を、粘着テープ等で除去することは許されるが、摩擦力を増やすために、溶剤等を使用してはならない。
- スタート操作の後、スタートラインに達する前に、停止またはコースアウトした場合は、1 回の走行とみなす。
- ロボットレーサが周回走行を行い、ゴールラインを通過してもスタート・ゴールエリア内に自動停止しなければ、その回の走行記録は無効とする。
- 調整等のため、走行時を除いて、スタートゴールエリア以外にロボットレーサを置いてはならない。
- コースは、曲率の変化する円弧が連続する場合もある(図 4 参照)。
- ロボットレース競技のコース面は、木材に黒のつや消し塗料が塗布されており、ラインは白のビニールテープ(及びそれに準じるもの)を使用する。走行面は極力平らとなるようフィールドを製作するが、工作・設置の精度により、1mm 程度の段差が生じることが有る。また、路面のグリップに関する申し出は受け付けられない。
- スタートライン及びゴールライン上のセンサについて(図 5 に示されている)

種類: 透過型赤外線センサ

光軸は水平であり、床面より約 1cm の高さにある。

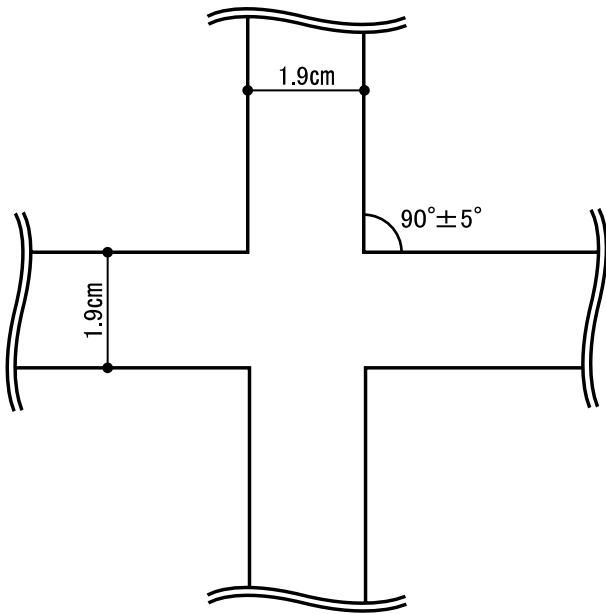


図1 交差点

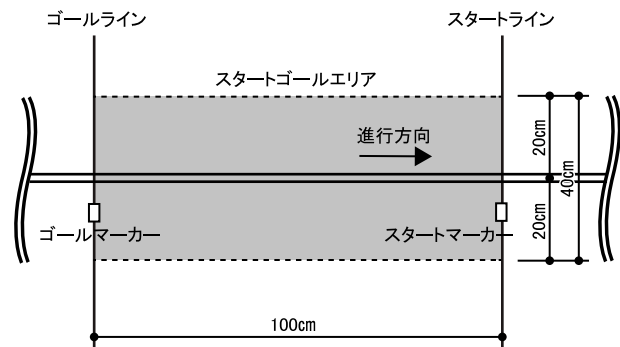


図2 スタート・ゴールエリア付近

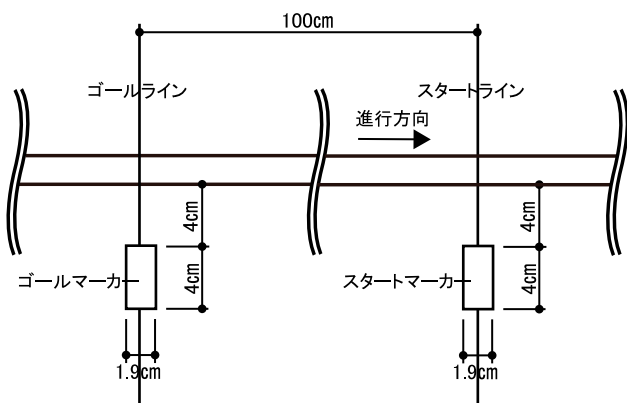


図3 スタート・ゴールマーカー

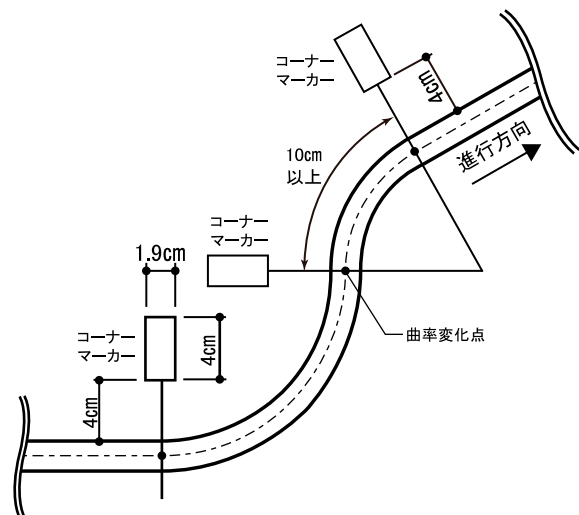


図4 曲率半径の変化する点とコーナーマーカー

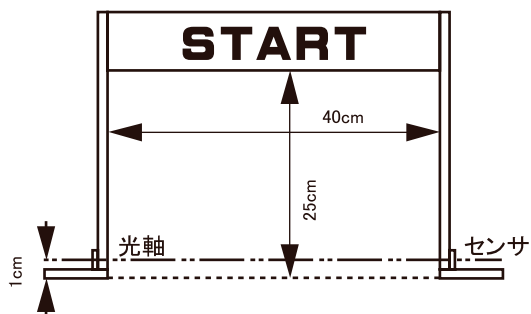


図5 スタート・ゴールゲート

ロボットレース競技 全日本大会の運営に関する注意事項

1. 参加登録台数について

ロボットレース競技のロボット参加登録台数〔同一製作者（＝オペレーター）〕は1台のみとします。

2. 予選について

予選に参加したロボットレースの内、上位約30台が決勝に進出することができます。なお、予選に出場したロボットレースの中で、審査員に特に技術的に優れていると認められたロボットレースは、（予選の順位によらず）決勝に出場することがあります。

また決勝戦への参加は、同一製作者あるいは同一グループによって製作された技術的に類似性の高いロボットレースは1台限りとし、かつ一人のオペレーター（製作者がオペレートするのが原則）は一台のロボットレースしか操作できないこととします。

3. ロボットレースの同一性に関する一括車検について

ロボットレースの同一性について、より厳密に審査を行うために受け付け後、一定の時間専用の台に全てのロボットレースを乗せて、その独自性や類似性について審査を行うこととします。

4. 競技中のバッテリー交換

ロボットレース競技では、予選、決勝を通じて、競技中のバッテリー交換が一切禁止されます。

5. 競技会場の照明環境とフラッシュ撮影等について

主催側としては限られた環境でしか動かないロボットではなく、極力あらゆる人間環境で動くロボットを目指すことを基本精神としています。

（1）照明環境について

上記の精神に則り、競技会が開催される通常の照明環境で実施します。

（2）フラッシュ撮影等について

従来どおり、競技中のフラッシュ撮影は遠慮してもらう様会場にてアナウンスします。なお、ビデオ、カメラのオートフォーカスには、赤外線が使われているものもありますが、これについては、ロボット自身の対策を期待します。

6. 決勝中の預り制度

決勝では、競技開始前から競技終了時までロボットを事務局が指定する場所にて預かります。操作者は指定場所から自らロボットを受け取って走行させ、走行終了後に再度ロボットを同じ場所に戻すこととします。

ロボットレース競技 全日本大会評価基準と表彰内容

表彰者	評価基準
優勝～6位	周回最短走行時間の短さを評価
ニューテクノロジー賞	新しい要素技術・コンセプトに積極的に取り組み、技術的可能性をひろげたものを評価
ベストジュニア賞	高校生以下の若手により特に独自で制作されたトレーサー、最短時間等を評価
特別賞	以上の評価以外の特に優れたものを評価
企業賞	特別協賛企業様により特に優れていると評価されたものに授与される場合があります

※同一グループによって製作された技術的に類似性の高いロボットについては、最上位の1台のみを入賞の対象とすることがあります。

ロボットレース競技 全日本大会表彰内容

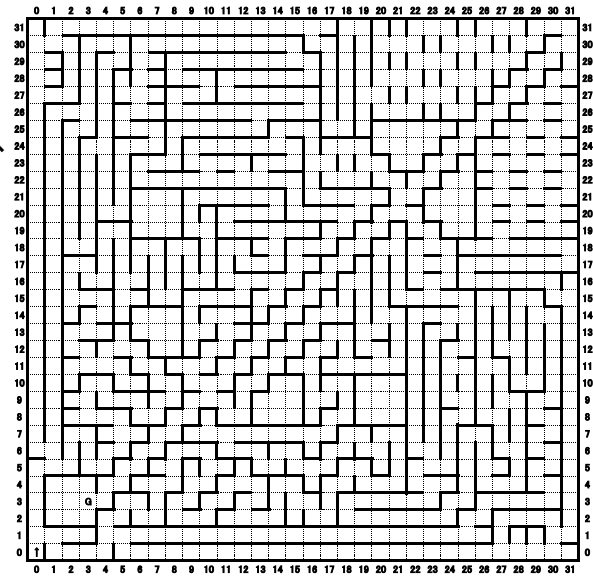
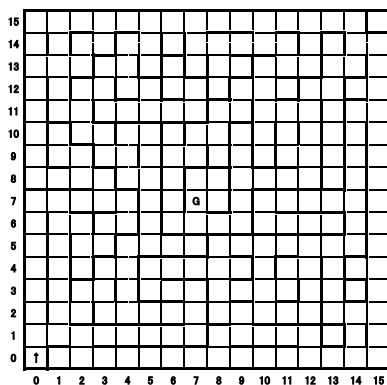
優勝	賞状、研究奨励金 10 万円
2 位	賞状、研究奨励金 5 万円
3 位	賞状、研究奨励金 3 万円
4 位	賞状、研究奨励金 1 万円
5 位	賞状、研究奨励金 1 万円
6 位	賞状、研究奨励金 1 万円
ニューテクノロジー賞	賞状
ベストジュニア賞	賞状
特別賞	賞状
企業賞	賞状（副賞が授与される場合があります）

※この他、受賞者に記念品等が贈られることがあります。また参加者全員に参加賞が贈られます。

マイクロマウス 2016 各競技上位機記録

マイクロマウスハーフサイズ競技エキスパートクラス

第1位	Fantom	松井 祐樹	00:05.269
第2位	こじまうす 12	小島 宏一	00:06.259
第3位	翠嵐	宇都宮 正和	00:08.162

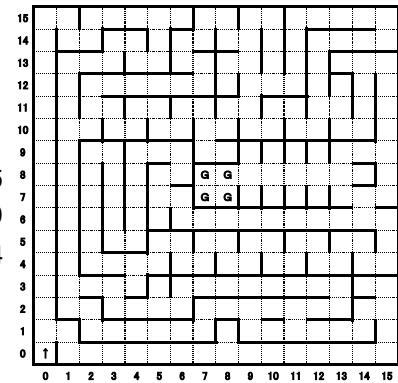
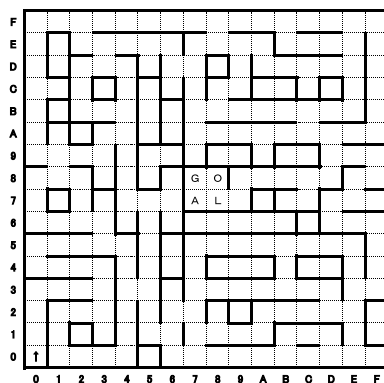


マイクロマウスハーフサイズ競技フレッシュマンクラス

第1位	spangle	徳永 弦久	00:10.704
第2位	もちもち 2号	木村 威 渋谷教育学園幕張中学校電気部	00:14.667
第3位	小川号	小川 直樹 東京工芸大学からくり工房	00:29.424

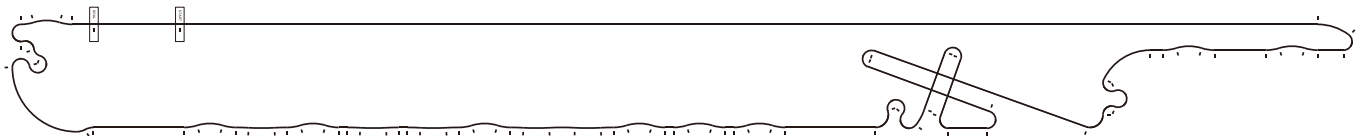
マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス

第1位	Diu-Gow 4	Cai, Xin-Han/Wu, Zhao-Yi Lunghwa University of Science and Technology	00:04.655
第2位	赤い彗星	宇都宮 正和	00:04.739
第3位	Exia	平松 直人 Mice Busters	00:04.924



マイクロマウスクラシック競技フレッシュマンクラス

第1位	Bifilar	浅川 英慶 福井大学 からくり工房 I.Sys	00:05.454
第2位	Good_boy	Kim Geon Hee MAZE, DanKook.Univ, Korea	00:07.941
第3位	赤子	神谷 修也 東京理科大学 Mice	00:08.906



ロボットレース競技

第1位	Cartis04.5	平井 雅尊 アニキと愉快的仲間たち	00:13.803
第2位	Slug_III	CHAO-WEI CHEN / XIN-HAN CAI Lunghwa University of Science and Technology	00:14.750
第3位	Hamutaro.jp	Ba-Xin,Lin / Jun-Guang,Li Lunghwa University Electronic Engineering	00:14.793

全日本マイクロマウス大会歴代優勝機

開催年	優勝者・優勝機
1980 年 第 1 回	マイクロマウス競技 該当者なし
1981 年 第 2 回	マイクロマウス競技 麦田憲司「NORIKO-3」
1982 年 第 3 回	マイクロマウス競技 麦田憲司「NORIKO-7」 初の 2 輪 DC モーター機優勝
1983 年 第 4 回	マイクロマウス競技 上広孝幸「TU-27」
1984 年 第 5 回	マイクロマウス競技 野村正則・井谷優「NAZCA」
1985 年 第 6 回	マイクロマウス競技 山名宏治「MAY-ROSE」
85 マイクロマウス世界大会	マイクロマウス競技 福山マイコンクラブ「NORIKO-X1」
1986 年 第 7 回	マイクロマウス競技 芝浦工業大学電気工学科「S.I.T.-XVIII」
1987 年 第 8 回	マイクロマウス競技 井谷優「マイクロマウスキット NORIKO」
1988 年 第 9 回	マイクロマウス競技 井谷優「NORIKO-XX1」 初の 4 輪ステッピングモーター機優勝
1989 年 第 10 回	マイクロマウス競技 井谷優「NORIKO '89」
1990 年 第 11 回	エキスパートクラス DAVID OTTEN (米国 MIT)「MITEE6」 マイクロマウス競技 クラス分け開始 (エキスパートクラス・フレッシュマンクラス)
1991 年 第 12 回	エキスパートクラス 井谷優「NORIKO-91」 初の 4 輪 DC モーター機優勝
1992 年 第 13 回	エキスパートクラス 井谷優「NORIKO-92」 初の 6 輪 DC モーター機優勝
1993 年 第 14 回	エキスパートクラス 井谷優「NORIKO-93」
1994 年 第 15 回	エキスパートクラス DAVID OTTEN (米国 MIT)「MITEE7」
1995 年 第 16 回	エキスパートクラス 金炳洙・李周浩 (韓国)「Ssing Ssing 3」
1996 年 第 17 回	エキスパートクラス 井谷優「NORIKO-FINAL」 初の 5 輪 DC モーター機優勝
1997 年 第 18 回	エキスパートクラス In-yong Ha (韓国)「Dudung」
1998 年 第 19 回	エキスパートクラス Roh Chang-Hyun (韓国)「Kwa-Gwang」
1999 年 第 20 回	エキスパートクラス Nam Young. Cho (韓国)「Varam」

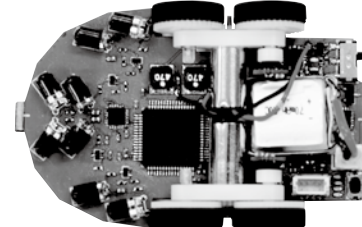
開催年	優勝者・優勝機
2000 年 第 21 回	エキスパートクラス Oh Kil-young (韓国)「I.N.G」
2001 年 第 22 回	エキスパートクラス Wong Kok Kiong (シンガポール)「NING2」
2002 年 第 23 回	エキスパートクラス 井谷優「マイクロマウス 3」
2003 年 第 24 回	エキスパートクラス Ng Beng Kiat (シンガポール)「Min3G」
2004 年 第 25 回	エキスパートクラス Ng Beng Kiat (シンガポール)「Min4」
2005 年 第 26 回	エキスパートクラス YIN HSIANG TING (シンガポール)「BR3」
2006 年 第 27 回	エキスパートクラス Ng Beng Kiat (シンガポール)「MIN4A」
2007 年 第 28 回	エキスパートクラス JACKSON YOUN SHI KAT (シンガポール) 「HOPE Y8A」
2008 年 第 29 回	エキスパートクラス Ng Beng Kiat (シンガポール)「Min5」
2009 年 第 30 回	ハーフサイズ 加藤雄資「Bee」 ハーフサイズ競技開始 エキスパートクラス Soh Yi Lang「Rush」
2010 年 第 31 回	ハーフサイズ Khiew Tzong Yong「Excel:Mini-2」 エキスパートクラス 加藤雄資「Tetra」

開催年	優勝者・優勝機
-----	---------

2011 年 第 32 回 ハーフサイズ
小島 宏一「こじまうす 7」
エキスパートクラス
Ng Beng Kiat「Min7.1」 フレッシュマンクラス予選開始

2012 年 第 33 回 ハーフサイズ
小島 宏一「こじまうす 7」
エキスパートクラス
加藤 雄資「Tetra」

2015 年ハーフサイズ優勝機
「Sapphire」

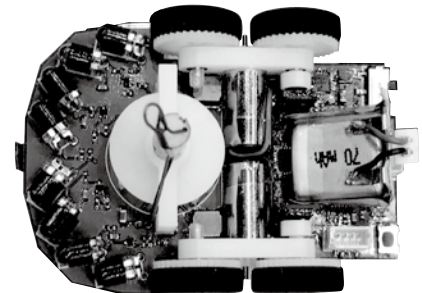


2013 年 第 34 回 ハーフサイズ
小島 宏一「こじまうす 9」
エキスパートクラス
加藤 雄資「Tetra」

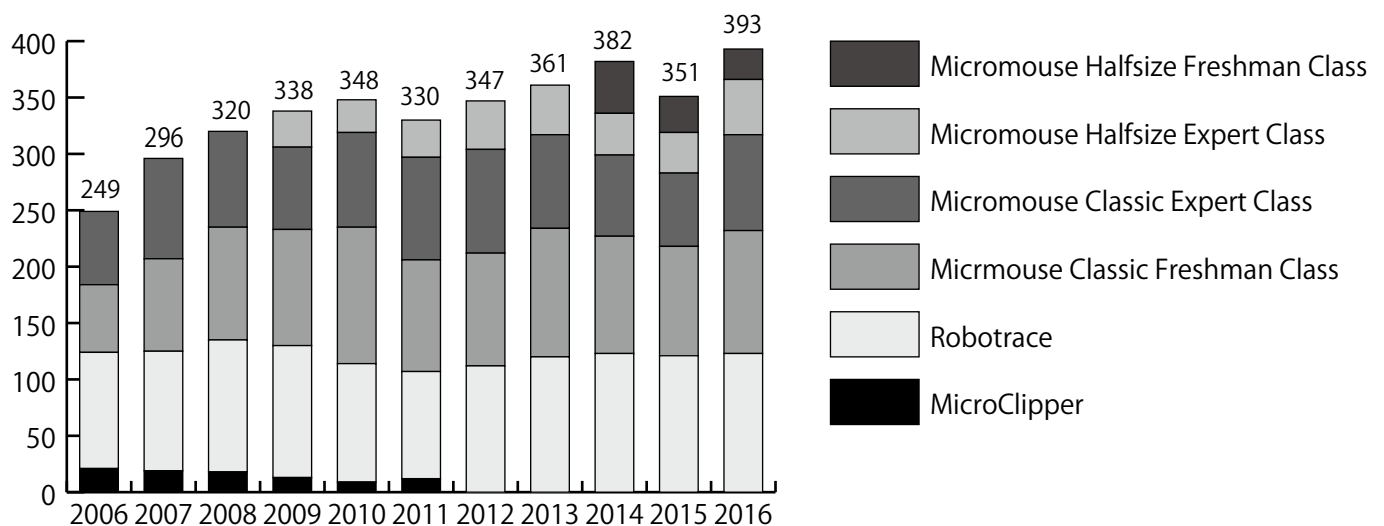
2014 年 第 35 回 ハーフサイズ
小島 宏一「こじまうす 10」
エキスパートクラス
宇都宮 正和「紫電改」 ハーフサイズフレッシュマンクラス競技開始

2015 年 第 36 回 ハーフサイズ
松井祐樹「Sapphire」
エキスパートクラス
Cai,Xin-Han / Lin,Yu-chih「Diu-Gow」

2016 年 第 37 回 ハーフサイズ
松井祐樹「Fantom」
エキスパートクラス
Cai, Xin-Han/Wu, Zhao-Yi「Diu-Gow 4」



2016 年ハーフサイズ優勝機
「Fantom」



マイクロマウス 2017 実行委員会名簿

実行委員長	安藤吉伸	芝浦工業大学 工学部電気工学科 教授
実行 副委員長	中川友紀子	(公財) ニューテクノロジー振興財団 常務理事・事務局長／(株)アールティ 代表取締役
実行 副委員長	鈴木秀和	東京工芸大学 工学部電子機械学科 准教授
実行 副委員長	長谷川忠大	芝浦工業大学 工学部電気工学科 教授
実行委員長補佐	水川 真	HRI システムデザイン研究所 主宰／芝浦工業大学 名誉教授
実行委員長補佐	油田信一	芝浦工業大学 特任教授
実行委員	青木政武	東日本支部副支部長
	青木亮一	渋谷教育学園 幕張中学校・高等学校 教諭
	飯島純一	明星大学 情報学部 教授
	飯田一輝	ライフロボティクス(株)／からくり工房 A:Mac
	伊藤恒平	金沢工業高等専門学校 機械工学科 教授
	大原賢一	名城大学 理工学部メカトロニクス工学科 准教授
	小川靖夫	東日本支部副支部長
	川上早苗	(株)アールティ
	小島宏一	産業技術総合研究所
	小峰直樹	ソニー(株)
	佐々木毅	芝浦工業大学デザイン工学部デザイン工学科 准教授
	鈴木健之	名古屋工学院専門学校
	高橋 勝	昭和飛行機テクノサービス(株)
	竹西素子	(株)オーム社
	竹村憲太郎	東海大学 情報理工学部コンピューター応用工学科 准教授
	中川範晃	(株)アールティ
	中島史敬	中島国際特許事務所
	長谷川和宣	名古屋工学院専門学校
	秦 直哉	横河電子機器(株)
	畠山和昭	埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械科 教諭
	平川新吾	(株)バンダイナムコエンターテインメント
	平松直人	富士通(株)
	福島紀行	(株)ソニー・インタラクティブエンタテインメント
	前田賢太郎	(株)アールティ
	松永弥生	ロボット・ファン. net (三月兔)
	宮代雄大	セントラル警備保障 株式会社 (工芸大からくり工房 OB)
	村石 亘	埼玉県立三郷工業技術高等学校 電子機械科 教諭
	山口辰久	グーグル(合)
	山口亨一	埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械科 教諭
	山崎芳昭	明星大学 理工学部総合理工学科機械工学系 教授
	李 周浩	立命館大学 情報理工学部 教授
	綿谷良太	個人
	渡辺里恵	声優
団体代表委員	笹谷禎伸	からくり工房 A:Mac
	笠井信宏	芝浦工業大学 SRDC
	繁戸脩幸	電気通信大学ロボメカ工房
	新保佑京	東京工芸大学からくり工房
	吉川竜平	東京理科大学 Mice
	三浦柊一郎	福井大学からくり工房 I.Sys
	ズャーリッチ 和樹	早稲田大学マイクロマウスクラブ
大会事務局	村杉泰男	(公財) ニューテクノロジー振興財団
	渡邊 香	(公財) ニューテクノロジー振興財団
協力団体		マイクロマウス・サポーターズ
		アニキと愉快的仲間たち
		からくり工房 A:Mac
		埼玉県立狭山工業高等学校
		埼玉県立新座総合技術高等学校
		芝浦工業大学 SRDC
		電気通信大学ロボメカ工房
		東京工芸大学からくり工房
		東京理科大学 Mice
		福井大学からくり工房 I.Sys
		早稲田大学マイクロマウスクラブ

第 38 回全日本マイクロマウス大会



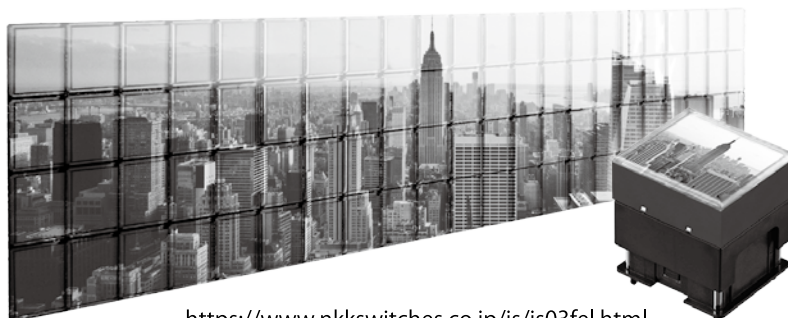
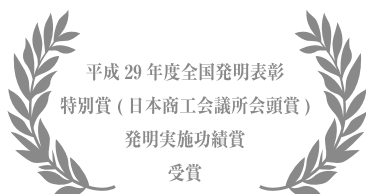
協賛企業広告

ISシリーズ

多機能押ボタンスイッチ

有機ELディスプレイ フルスクリーンカラーIS

新感覚 “押す” スクリーン


<https://www.nkkswitches.co.jp/is/is03fel.html>

NKKスイッチズ株式会社

<https://www.nkkswitches.co.jp/>

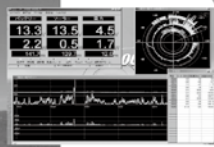
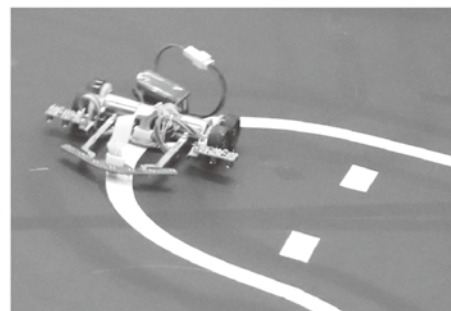
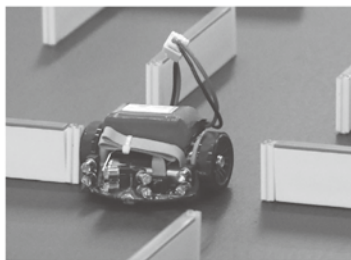
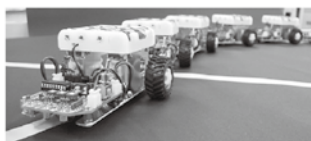
本社販売部門/〒213-8553 川崎市高津区宇奈根715-1 ☎044(813)8001
 大阪営業所/〒532-0003 大阪市淀川区宮原2-14-10 ☎06(6399)2015
 名古屋営業所/〒450-0004 名古屋市中村区松重町4-44 ☎052(322)1741
 福岡営業所/〒812-0018 福岡市博多区住吉5-2-13 ☎092(473)3600
 E-mail nkkswitches@nkkswitches.co.jp

次世代エンジニアの創意工夫を支援!

小型移動ロボット

マイコン制御、プログラミング、メカトロニクス入門用

ロボットを動かしたい方、マイコンプログラムを覚えたい方に最適の学習教材。
 ソースコード付きサンプルプログラムやロボット動作のためのアルゴリズムなど
 詳しい技術解説、回路図が付属。学校や企業のエンジニア育成の教材として、各
 種研究、ロボット競技会参加のプラットフォームとしてご利用ください。



エコ発電用コントローラ

太陽電池と風力発電機によるクリーンエネルギーシステム
 自然エネルギーで作った電力をバッテリーに蓄えて利用す
 る充放電コントローラ。街路灯、標識照明、観測設備などの独
 立システム電源用。公共の各種観測システムにも採用されてい
 ます。PC と連携したモニタリングも可能。工業系学校の電気実
 習、学校、科学館、公共施設でのエコ学習にご活用ください。

ロボット教材・制御機器・計測機器・電子回路基板の特注開発、OEM 供給もお任せください



エフテック株式会社

<http://www.ftech-net.co.jp>

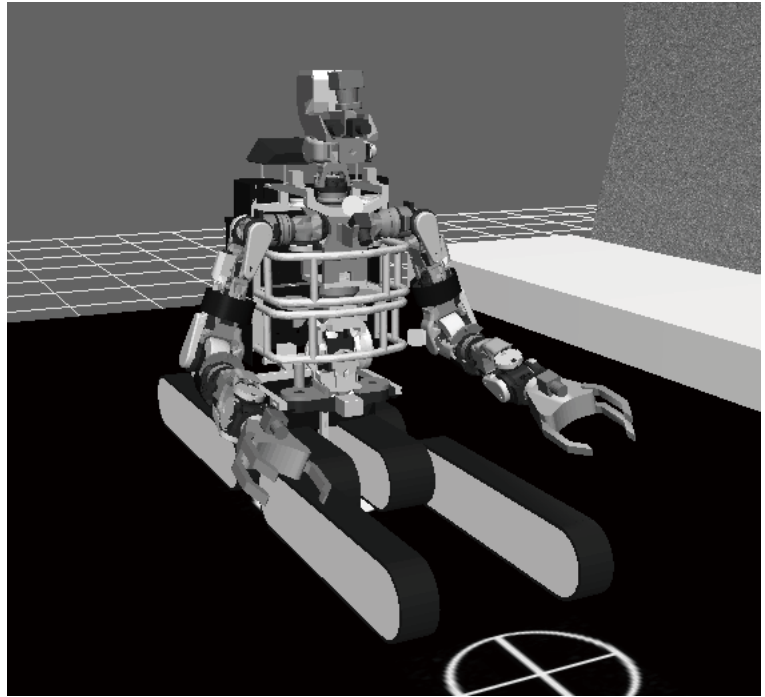
〒950-0931 新潟市中央区南長潟 13-5
 TEL 025-286-6660 FAX 025-286-6661
 E-mail : home@ftech-net.co.jp
 詳しくはホームページをご覧ください

業務内容

- ・シミュレータ開発
- ・ロボットソフトウェア開発
- ・プログラミング
& セキュリティ教育

お問い合わせ先

info@mid-japan.com



マイクロマウスOBが
経営する会社です。
皆様の競技でのご活躍、
応援しています。

MID 
Academic Promotions



N E X T A G E

NEXTAGEがヒトを単純な繰り返し作業から解放し、

ヒトは工程管理やカイゼン活動などで付加価値を生み出してゆく。

NEXTAGEはヒトと共存し、従来の産業用ロボットや専用機とコラボレーションします。

NEXTAGEは「設備」から「パートナー」という次のステージへ進化します。

カワダロボティクス株式会社

〒103-0023

東京都中央区日本橋本町4-13-5 COI日本橋本町ビル

TEL 03-6667-0518

E-Mail info@kawadarobot.co.jp

KAWADA
Robotics



FAULHABER

2016年約45%の機体に搭載!!

FAULHABER

高性能マイクロモータ
1717...SR 二基搭載

吸引用に適したモデルも



Photo by
MASATAKE AOKI

DC モータの事なら
まずはアクセス



● DC マイクロドライブの先進ブランド

● アカデミックキャンペーン実施中!

● 日本輸入総代理店: 新光電子株式会社



※2016 年全日本マイクロマウス大会 クラシックエキスパート部門にて (当社調べ)

www.shinkoh-faulhaber.jp

Discover the best

Pentel

文房具や画材など、世界中のぺんてる製品を生産する設備のほとんどは自社で手掛けたものです。ぺんてるは、“機械、電気、電子”の技術を持ったエンジニアの匠を生かし、生産設備の製造販売、電子機器製品や化成品のOEM事業を行っています。



**文房具は、
機械、電気、電子で
出来ている。**

くわしくは
“もうひとつのぺんてる”
ウェブサイトへ
mouhitotsuno.pentel.co.jp



ぺんてる株式会社 新規事業本部

〒340-0017 埼玉県草加市吉町4-1-8 TEL:048-928-7755

MTL

MTLは超小型ロータリーエンコーダ
高精度DDモータのメーカーです。



世界最小
The Smallest × High Resolution
高分解能

マイクロテック・ラボラトリー株式会社

■ 本 社 〒252-0318 神奈川県相模原市南区上鶴間本町8-1-46 TEL.042-746-0123 (代) FAX.042-746-0960 E-mail:mtl@mtl.co.jp

マイクロエンコーダ

検索



レニショー株式会社
〒160-0004
東京都新宿区四谷4丁目29-8

Tel 03 5366 5315
Fax 03 5366 5320
E-mail japan@renishaw.com

RENISHAW
apply innovation™

過酷な環境に耐えられる磁気式エンコーダ



RM08超小型エンコーダ

- 本体の直径 8 mm、重さ 2 g
- 最高分解能12ビット
- 最高回転数30,000 rpm
- 供給電源3.3 V 又は 5 V
- アナログsin/cos、インクリメンタル、SSI、リニア電圧出力



AksIM™ 真の絶対エンコーダ

- スリムデザイン
- 最高分解能20ビット
- 最高回転数10,000 rpm
- 自己モニタリング機能搭載
- BiSS, SSI, PWM, USB, SPI, serial RS422

リニア/ロータリーの位置決めにおいて、高い信頼性と優れた耐環境性を誇ります。

- 非接触方式の為、摩擦の心配が不要
- インクリメンタルと絶対方式
- 優れた耐久性

RLS
A RENISHAW® associate company

RLS社はレニショーのパートナー会社です
www.rls.si

財団法人ニューテクノロジー振興財団企画推奨 **入門者向けロボット競技**

究極のロボット短距離走 ロボスプリントに 挑戦しよう!!

RoboSprint

ロボスプリントキットNE02
標準小売価格 ¥3,990(税込)

最大の難関はロボスプリントに乗りこなすことか
外早でガイドラインを正確にまわれないとゴールで止まれないことになる

よーいドンで同時にスタート

1 Starting Area

2 直線コースを爆進するロボスプリンター

<サーキットコース全体図>

0.45m Starting Area Goal Line 0.3m 0.45m 9.5m Breaking Area

3 Breaking Area 停止できればゴール

どれだけ早くゴールしてもBreaking Area内で停止できなければ失格だ。

【C言語マニュアル】
【組立マニュアル】

次のホームページからダウンロードできます。
「組立キット情報・マニュアルのダウンロード」をご覧ください。
<http://www.smats.co.jp>
<http://www.ntf.or.jp/mouse/sprint.html>

お問い合わせは
Smart Machine Technologies
SMATS

総販売代理店
スマッツ株式会社
〒491-0918 愛知県一宮市末広二丁目9番19号
TEL 0586-82-6200 FAX 0586-52-4500
URL <http://www.smats.co.jp>
E-Mail info@smats.co.jp

ロボスプリントキットは、財団法人ニューテクノロジー振興財団が、パンダロボット研究所の技術協力を得て開発し、スマッツ株式会社が製作協力・販売するものです。

Change the World

自らの力で動き出せ

私たちは固いものを砕く破砕機のメーカーです。
いつもあると思っていた電気が絶たれた東日本大震災。
動かぬ機械を前に、電気を造る側になりたいという夢を持ちました。

あれから6年。国内外の大学をはじめ多くの知識と連携しながら、ディーゼル発電機、小水力発電機、太陽光発電機バッテリーの研究を進め、今ではそれらを搭載した機械を出荷しています。

すべてはお客様のために。



バッテリー駆動自走式クラッシャ



パッケージ型小水力発電機

電通大 de ラボ / 株式会社中山鉄工所

HIROBO
Feel the heart

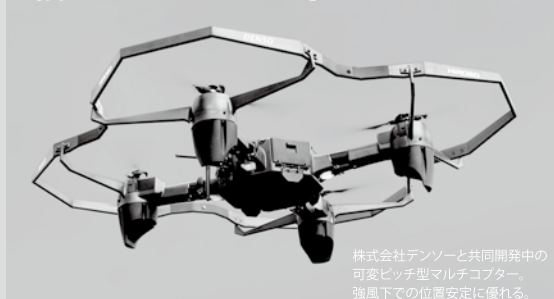
空への夢、憧れをかたちに
それが私たちの仕事です。

電動無人ヘリコプター「HX-2」



世界初の産業用同軸反転型UAV。
高い静穏性と可搬性に優れ、
農業・大規模災害時の監視用に開発中。

可変ピッチマルチコプター「HDC01」



株式会社デンソーと共同開発中の
可変ピッチ型マルチコプター。
強風下での位置安定性に優れる。

ヒロボ株式会社

広島県府中市桜が丘3-3-1 〒726-0006
TEL: 0847-41-9881
E-mail: hx@hirobo.co.jp
<https://www.hirobo.co.jp/>

Preferred Networks

We make everything intelligent and collaborative

PFNは最先端のリアルタイム機械学習・深層学習技術を活用し、交通システム、製造業、医療などの分野で、IoTアプリケーションにフォーカスした事業を展開しています。



ぶつからない車



バラ積み取り出し



オープンソースの深層学習
フレームワークChainerを開発

Chainer <http://chainer.org>

We are Hiring!

プログラミングに強く
技術への情熱を持つ皆様を歓迎します

【お問合せ・ご応募】 pfn-info@preferred.jp
株式会社プリファードネットワークス

マイクロマウス 2017 スポンサー一覧

主 催

公益財団法人ニューテクノロジー振興財団



共 催

芝浦工業大学



芝浦工業大学
SHIBAURA INSTITUTE OF TECHNOLOGY
Established 1927

後 援

経済産業省

文部科学省

公益社団法人計測自動制御学会

一般社団法人日本機械学会

一般社団法人日本ロボット学会

協 賛



RT CORPORATION

株式会社アールティ

Oriental motor

オリエンタルモーター株式会社

DENSO

Crafting the Core

株式会社デンソー



バンダイナムコグループ

IHI

株式会社 IHI

NIKK
SWITCHES

NKK スイッチズ株式会社



エフテック株式会社

エフテック株式会社

MID

Academic Promotions

株式会社 MID アカデミックプロモーションズ



カワダロボティクス株式会社



FAULHABER

新光電子株式会社

Pentel

べんてる株式会社

MTL

マイクロテック・ラボラトリー株式会社

ORLS
A RENISHAW associate company

レニショー株式会社

株式会社三平商会 スマッツ株式会社 電通大 de ラボ／株式会社 中山鉄工所

ヒロボー株式会社 株式会社 Preferred Networks

賞品提供

株式会社アールティ エフテック株式会社 オリエンタルモーター株式会社 Quadcept 株式会社

新光電子株式会社 並木精密宝石株式会社 白光株式会社 ヒロボー株式会社 べんてる株式会社

マイクロテック・ラボラトリー株式会社 レニショー株式会社

技術で、 世界に挑め。

技術には、国境がない。技術は、共通言語だ。いまでも世界中でさまざまな課題を抱えた人がいる。

解決する技術を心待ちにしている人がいる。行こう。その技術を持って。世界へ。

<就職率>
※2017年
卒業生
就職希望者
1539人中
1507人
そのうち、大企業
(従業員500人以上)
への就職率
97.9%
就職者
1507人中
1070人
71.0%

屈指の就職率に加え、71.0%の学生が大企業へ就職。在学中に磨かれた実践力や問題解決能力が、社会でも即戦力として評価され、多彩なフィールドでの活躍につながります。

<理系女子対象>
公募制推薦 導入

工学部の機械工学科、機械機能工学科、電気工学科、電子工学科では2018年度入試より、女子生徒を対象とした公募制推薦を導入します。



芝浦工業大学
SHIBaura INSTITUTE OF TECHNOLOGY
Established 1927

○工学部 ○システム理工学部 ○デザイン工学部 ○建築学部
○大学院 [理工学研究科・工学マネジメント研究科]
Tel.03-5859-7100 / 入試部入試課 www.shibaura-it.ac.jp

 TOP GLOBAL
UNIVERSITY
JAPAN