

第40回全日本マイクロマウス大会

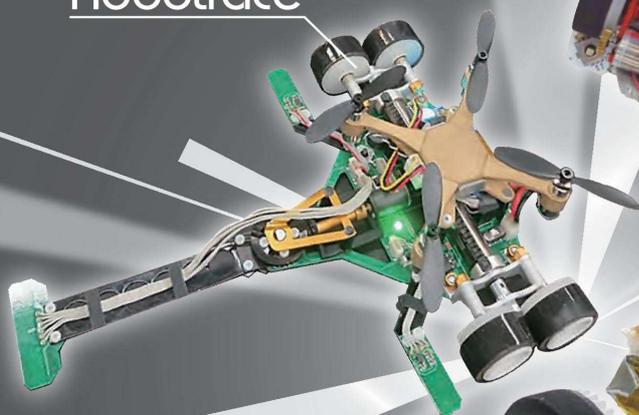
マイクロマウス

2019

MICROMOUSE



Robotrace



Classicmouse



micromouse



2019年11月30日(土)~1日(日)開催

40

東京工芸大学
厚木キャンパス

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

- 【主催】：公益財団法人ニューテクノロジー振興財団
- 【共催】：東京工芸大学
- 【後援】：経済産業省、文部科学省、関係学会（予定）
- 【運営】：マイクロマウス2019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

大会事務局 マイクロマウス2019実行委員会事務局
TEL:03-5295-2060
Mail: mouse@ntf.or.jp



記録集

マイクロマウス2019実行委員会

マイクロマウス2019 第40回 全日本マイクロマウス大会

開催場所： 東京工芸大学 厚木キャンパス

開催日： 2019年11月30日(土) ～ 12月1日(日)

主催： 公益財団法人ニューテクノロジー振興財団

共催： 東京工芸大学

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： 株式会社アールティ オリエンタルモーター株式会社 株式会社デンソー
バンダイナムコグループ マスワークス合同会社 横河電子機器株式会社
マイクロマウス2019 協賛企業、賞品提供企業

運営： マイクロマウス2019 実行委員会 実行委員長：鈴木 秀和 (東京工芸大学 准教授)

運営協力： マイクロマウス・サポーターズ、マイクロマウス関係団体

連絡先：

公益財団法人ニューテクノロジー振興財団事務局

住所： 〒101-0021 東京都千代田区外神田 3-9-2 末広ビル 3F

TEL 03-5295-2060

E-mail : mouse@ntf.or.jp (マイクロマウス大会事務局)

マイクロマウス 2019 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

東京工芸大学

KOGEI 東京工芸大学

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

運 営

マイクロマウス 2019 実行委員会

マイクロマウス・サポーターズ

ほか関連団体

協 賛

協賛ランク順 50音順



株式会社アールティ



オリエンタルモーター株式会社



Crafting the Core

株式会社デンソー



バンダイナムコグループ



MathWorks®

マスワークス合同会社

横河電子機器

横河電子機器株式会社

ものづくりの会社



株式会社スタッフ

エフテック株式会社

カワダロボティクス株式会社

新光電子株式会社

アナログ・デバイセズ株式会社 株式会社 Preferred Networks

賞品提供各社

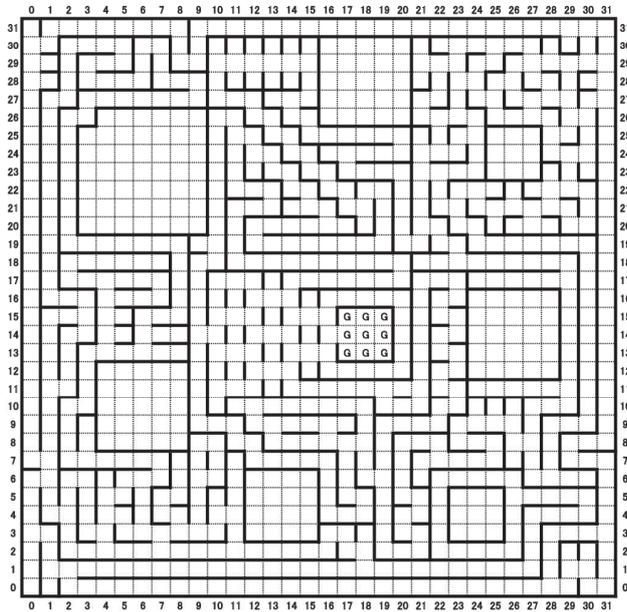
株式会社アールティ アダマンド並木精密宝石株式会社 アナログデバイセズ株式会社 株式会社エスユーエス エフテック株式会社
オリエンタルモーター株式会社 新光電子株式会社 ぺんてる株式会社 マクソンジャパン株式会社 菱洋エレクトロ株式会社

2019：第40回全日本マイクロマウス大会
マイクロマウス競技 ファイナル

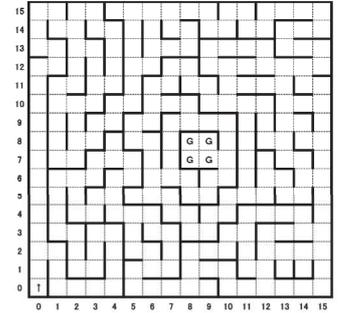
2019:第40回全日本マイクロマウス大会
マイクロマウス競技 セミファイナル

No. _____
ロボット名 _____
制作者名 _____

No. _____
ロボット名 _____
制作者名 _____



西回り 189歩 81折、南回り 183歩 73折、181歩 73折



南回り 78歩47折 西回り 82歩47折



2019年12月1日
於：東京工芸大学

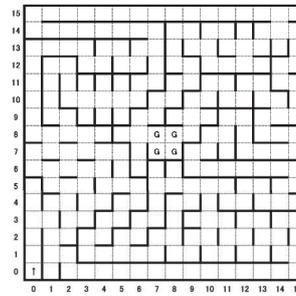
2019:第40回全日本マイクロマウス大会
クラシックマウス競技

2019年12月1日
於：東京工芸大学

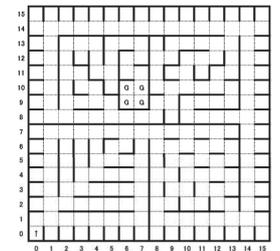
2019：マウスパーティ田代杯
マイクロマウス競技

No. _____
ロボット名 _____
制作者名 _____

No. _____
ロボット名 _____
制作者名 _____



南回り 79歩45折 西回り 75歩43折

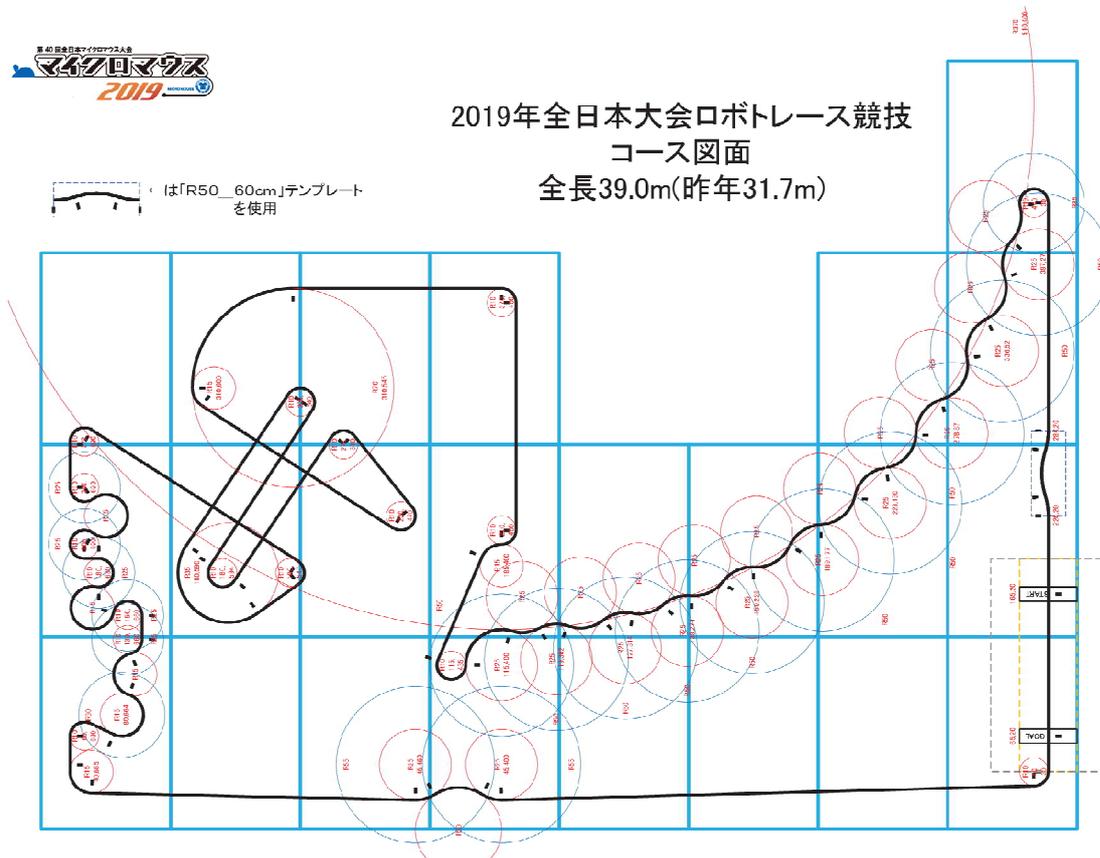


距離優先 75歩28折 斜め優先 77歩54折



2019年全日本大会ロボットレース競技
コース図面
全長39.0m(昨年31.7m)

は「R50_60cm」テンプレート
を使用



●各賞受賞者

マイクロマウス競技 受賞者

賞	ロボット名	氏名	所属	記録
ベストマウサー	Fusion	山下 浩平	京都大学/京大機械研究会 OB	00:09.341
優勝	Fantom2nd	松井 祐樹	D-The-Star	00:07.654
第2位	赤い彗星 2	宇都宮 正和	D-The-Star	00:08.302
第3位	Fusion	山下 浩平	京都大学/京大機械研究会 OB	00:09.341
第4位	こじまうす 12	小島 宏一		00:10.354
第5位	Ning6	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	00:11.252
第6位	es	瀬谷 勇太	芝浦工業大学	00:14.882
自律賞	該当なし			
ニューテクノロジー賞	ぷーちゃん号ぶち 2LDK	鱒淵 祥司	アニキと愉快的な仲間たち	00:17.464
フレッシュマン特別賞	es	瀬谷 勇太	芝浦工業大学	00:14.882
ベストジュニア賞	栗しぐれ	太田 智也	渋谷教育学園幕張中学校電気部	00:15.518
特別賞 ₁	KERISE v4	大貫 椋太郎	東京工業大学ロボット技術研究会 Cheese	00:34.879
特別賞 ₂	こじまうす 12	小島 宏一		00:10.354
特別賞 ₃	Fusion	山下 浩平	京都大学/京大機械研究会 OB	00:09.341
特別賞 ₄	KERISE v4	大貫 椋太郎	東京工業大学ロボット技術研究会 Cheese	00:34.879
特別賞 ₅	栗しぐれ	太田 智也	渋谷教育学園幕張中学校電気部	00:15.518
特別賞 ₆	Maneuver	加藤 雄資	(セミファイナル参加者)	00:05.932

クラシックマウス競技 受賞者

賞	ロボット名	氏名	所属	記録
優勝	華金	浅川 英慶	福井大学 からくり工房 I.Sys	00:04.143
第2位	赤い彗星	宇都宮 正和	D-The-Star	00:04.274
第3位	ExiaAlter	平松 直人	Mice Busters	00:04.342
自律賞	該当なし			
ニューテクノロジー賞	Excel-9b	Khiew Tzong Yong		00:04.914
フレッシュマン特別賞	ぐでたまうす	畑中 淳	早稲田大学 WMMC	00:11.560
ベストジュニア賞	該当なし			
特別賞 ₁	Lightening McQueen	Zhao Yao, Liu He, Liu Yingshu	Tianjin University	00:05.485
特別賞 ₂	Cheat Pi:Co	青木 政武	アールティマウス部	00:14.741

ロボットレース競技 受賞者

賞	ロボット名	氏名	所属	記録
優勝	L_sens2.6D	梅本 篤	名古屋工学院専門学校	00:10.919
第2位	Cartis04.9D	平井 雅尊	D-The-Star/アニキと愉快的な仲間たち	00:12.346
第3位	RS-110	遠藤 隆記	極東技術結社	00:14.667
第4位	F2P	山下 浩平	京都大学/京大機械研究会 OB	00:15.101
第5位	Ning3	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	00:16.657
第6位	Whitechip 8	落合 誠治	天竜技術集団	00:17.374
ニューテクノロジー賞	F2P	山下 浩平	京都大学/京大機械研究会 OB	00:15.101
ベストジュニア賞	タピ岡	富岡 勇真	埼玉県立狭山工業高等学校 電子機械科	00:20.689
特別賞 ₁	マーカは右も左も見えないです	長尾 晃一朗	福井大学 からくり工房 I.Sys	00:37.451
特別賞 ₂	隼	富山 知志	明星大学情報学部川原研究室	00:56.667
特別賞 ₃	F2P	山下 浩平	京都大学/京大機械研究会 OB	00:15.101
特別賞 ₄	Jehu 4	David Otten	Massachusetts Institute of Technology	01:27.205

企業賞

贈呈なし

MM2019 シーズンの大会全体を通しての受賞者

賞	受賞者
田代賞	山下 浩平 京都大学/京大機械研究会 OB ロボトレース競技、マイクロマウス競技

マイクロマウス競技 全日本大会評価基準

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イクロマウスを評価する
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イクロマウスの内、最短走行時間を記録したマイクロ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
フレッシュマン特別賞	全日本大会で初めて完走した競技者の内、成績が優秀なものを評価
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マイクロマウス、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イクロマウス
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

クラシックマウス競技 全日本大会評価基準

優勝～3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
フレッシュマン特別賞	全日本大会で初めて完走した競技者の内、成績が優秀なものを評価
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クラシックマウス、最短時間等を評価
特別賞	以上の評価以外の特に優れたクラシックマウス
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

ロボトレース競技 全日本大会評価基準

優勝～6位	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トレーサー
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。

田代賞(Tashiro Award)について

マイクロマウスの育ての親であり、全日本マイクロマウス大会を第1回から中心になって運営してこられた田代泰典さんは、2016年8月2日にご逝去されました。そこで、田代さんの功績を記念して第37回全日本マイクロマウス大会（MM2016）より、その年のマイクロマウス大会に参加したロボットやその製作者の中から1台（または1人）を選考して表彰する田代賞を創設することに致しました。田代賞では、「この年にはこのようなロボットがあった、あるいは、そのような技術が現れた」と記録に残すに足りる、その年を代表し、また、新しい時代を拓くロボットやその技術を表彰します。選考に当たっては、とくに、田代さんの想いであった、

- ・オペレータの手によらず、自律的に、自分自身で判断を行ってしっかりと速く走る知能を持ったロボット
- ・新しい時代を作る自律的なロボットの技術への挑戦や、さらに、人と共存するロボットの実現への貢献を重視することとします。

●副賞一覧

マイクロマウス競技

賞	副賞	賞品(協賛企業名)
ベストマウサー	賞状	ブラシレスモータ SOBL23-1207-01 5 個(アダマンド並木精密宝石株式会社)
優勝	賞状、盾、研究奨励金	JETSON Nano(菱洋エレクトロ株式会社) DC マイクロモータ 1717T003SR 2 セット(新光電子株式会社) DC マイクロモータ 1717T006SR 2 セット(新光電子株式会社) 新潟のコシヒカリ(エフテック株式会社)
第2位	賞状、盾、研究奨励金	モータの目録(マクソンジャパン) DC マイクロモータ 1717T006SR 2 セット(新光電子株式会社)
第3位	賞状、盾、研究奨励金	モータの目録(オリエンタルモーター株式会社) DC マイクロモータ 1717T006SR 2 セット(新光電子株式会社)
第4位	賞状、研究奨励金	高性能アクティブラーニングモジュールとアナログパーツキットセット(アナログデバイセズ)
第5位	賞状、研究奨励金	DC マイクロモータ 1717T003SR 2 セット(新光電子株式会社)
第6位	賞状、研究奨励金	DC マイクロモータ 1717T006SR 2 セット(新光電子株式会社)
ニューテクノロジー賞	賞状	マイクロマウス用小型モータ 2 セット(株式会社アールティ)
フレッシュマン特別賞	賞状	DC マイクロモータ 1717T003SR 2 セット(新光電子株式会社)
ベストジュニア賞	賞状	モータの目録(マクソンジャパン)
特別賞 ₁	賞状	マイクロマウス壁、柱 25 セット(株式会社アールティ)
特別賞 ₂	賞状	マイクロマウス壁、柱 25 セット(株式会社アールティ)
特別賞 ₃	賞状	新潟のコシヒカリ(エフテック株式会社)
特別賞 ₄	賞状	
特別賞 ₅	賞状	アールティオリジナルドライバー(株式会社アールティ)
特別賞 ₆	賞状	高性能アクティブラーニングモジュールとアナログパーツキットセット(アナログデバイセズ)

クラシックマウス競技

賞	副賞	賞品(協賛企業名)
優勝	賞状、盾、研究奨励金	モータの目録(マクソンジャパン) ブラシレスモータ SOBL23-1207-01 5 個(アダマンド並木精密宝石株式会社)
第2位	賞状、盾、研究奨励金	モータの目録(オリエンタルモーター株式会社) DC マイクロモータ 1717T006SR 2 セット(新光電子株式会社)
第3位	賞状、盾、研究奨励金	高性能アクティブラーニングモジュールとアナログパーツキットセット(アナログデバイセズ) アルミホイールとタイヤ 2 セット(株式会社アールティ)
ニューテクノロジー賞	賞状	ラズベリーパイ 3(株式会社アールティ)
フレッシュマン特別賞	賞状	DC マイクロモータ 1717T003SR 2 セット(新光電子株式会社)
特別賞 ₁	賞状	クラシック壁、柱 25 セット(株式会社アールティ)
特別賞 ₂	賞状	クラシック壁、柱 25 セット(株式会社アールティ)

ロボトレース

賞	副賞	賞品(協賛企業名)
優勝	賞状、盾、研究奨励金	モータの目録(マクソンジャパン) アールティオリジナルドライバー(株式会社アールティ) ペアングホットプレート(株式会社アールティ) アールティオリジナルドライバー(株式会社アールティ) 新潟のコシヒカリ(エフテック株式会社)
第2位	賞状、盾、研究奨励金	モータの目録(オリエンタルモーター株式会社) コーデンシ製フォトランジスタ 4 つ入り(株式会社アールティ)
第3位	賞状、盾、研究奨励金	高性能アクティブラーニングモジュールとアナログパーツキットセット(アナログデバイセズ) コーデンシ製フォトランジスタ 4 つ入り(株式会社アールティ)
第4位	賞状、研究奨励金	DC マイクロモータ 1717T003SR 2 セット(新光電子株式会社)
第5位	賞状、研究奨励金	DC マイクロモータ 1717T003SR 2 セット(新光電子株式会社)
第6位	賞状、研究奨励金	DC マイクロモータ 1717T006SR 2 セット(新光電子株式会社)
ニューテクノロジー賞	賞状	ラズベリーパイ 3(株式会社アールティ)
ベストジュニア賞	賞状	モータの目録(オリエンタルモーター株式会社)
特別賞 ₁	賞状	書籍 マイクロマウスではじめよう ロボットプログラミング入門(株式会社アールティ)
特別賞 ₂	賞状	高性能アクティブラーニングモジュールとアナログパーツキットセット(アナログデバイセズ)
特別賞 ₃	賞状	高性能アクティブラーニングモジュールとアナログパーツキットセット(アナログデバイセズ)
特別賞 ₄	賞状	
賞	副賞	
田代賞	賞状、研究奨励金	

●全日本大会参加ロボット数

登録 219 台

内訳

競技名	登録数	出走数	完走	完走率
マイクロマウス競技 ファイナル	22	22	16	73%
マイクロマウス競技 セミファイナル	23	22	18	82%
クラシックマウス競技	77	71	56	79%
ロボトレース	97	93	65	70%

参加者構成

小学生	0
中学生	1
高校生	23
専門学校など	16
大学生・院生	98
社会人	81

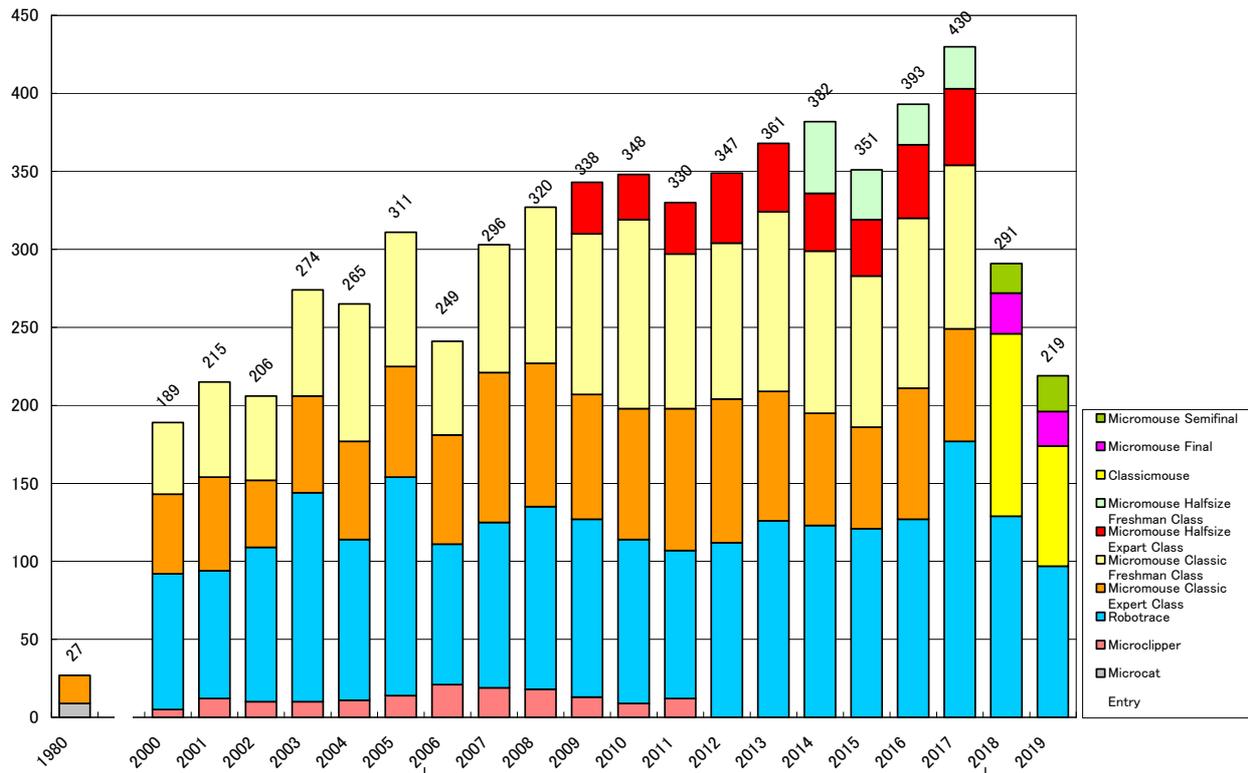
海外参加 26 台

シンガポール	5
モンゴル	3
中国	5
台湾	8

その他

アメリカ、コロンビア、
スペイン、タイなど

全日本大会参加登録台数の推移



山形県長井市で実施

※ 2018 年よりフレッシュマンクラス廃止。
地区大会でのゴール実績を必要とする
参加資格の新制度を導入

※ 2019 年は台風により東北地区大会が中止されたことと、
出場を認定する大会数が昨年より減りましたので、全日
本大会参加資格者が前年より減少しました。



●地区大会等の参加台数

地区大会名	エントリー 総数	競技ごとエントリー数				ポイント取得者		
		MM	CM	RT	独自競技	MM	CM	RT
金沢草の根	66	18	23	25		12	13	21
関西地区	79	14	29	36		8	17	24
中部初級者	53	6	23	18	6	3	13	10
東日本地区	157	34	54	59	10	23	26	33
北陸信越地区	44	12	12	20		9	11	14
東北地区	64	25	29	10		台風のため中止		
全日本学生	158	27	72	59		15	19	38
九州地区	32	13	11	8		12	9	5
中部地区	138	33	55	43	7	20	22	28
計	791	182	308	278	23	45	84	123

※ポイント合計は重複を除く

●地区大会ポイントランキング上位者

マイクロマウス競技

順位	操作者	グループ名	ポイント数
1	山下 浩平		26
1	松井 祐樹	D-The-Star	26
3	宇都宮 正和	D-The-Star	17
4	早川 大輝	電気通信大学ロボメカ工房	14
5	今井 康博	D-The-Star/Mice Busters	13
6	小峰 直樹		10
6	小島 宏一		10
8	瀬谷 勇太		7
9	須賀 裕文	D-The-Star	6
9	大貫 棕太郎	東京工業大学ロボット技術研究会 Cheese	6

クラシックマウス競技

順位	操作者	グループ名	ポイント数
1	早川 大輝	電気通信大学ロボメカ工房	36
2	宇都宮 正和	D-The-Star	26
3	瀬谷 勇太		20
4	浅川 英慶	福井大学 からくり工房 I.Sys	16
5	荒井 優輝	からくり工房 A:Mac	14
6	平松 直人	HypeR's/Mice Busters	9
6	船田 健悟	Mice OB/R4t5	9
6	南雲 幹央	名古屋工学院専門学校	9
9	中島 史敬		5
9	青木 政武	アールティマウス部	5
9	佐藤 翔	法政大学電気研究会	5

ロボトレース競技

順位	操作者	グループ名	ポイント数
1	梅本 篤	名古屋工学院専門学校	35
2	平井 雅尊	D-The-Star/アニキと愉快的仲間たち	27
3	山下 浩平	京都大学/京大機械研究会 OB	18
4	尾山 颯汰	立命館大学ロボット技術研究会	8
5	井口 颯人	千葉工業大学 reRo	6
5	新保 智大	新潟コンピュータ専門学校	6
5	遠藤 隆記	極東技術結社	6
5	浅川 英慶	福井大学 からくり工房 I.Sys	6
9	中島 史敬		5
9	落合 誠治	天竜技術集団	5

参加ロボット

トライごとの走行タイム



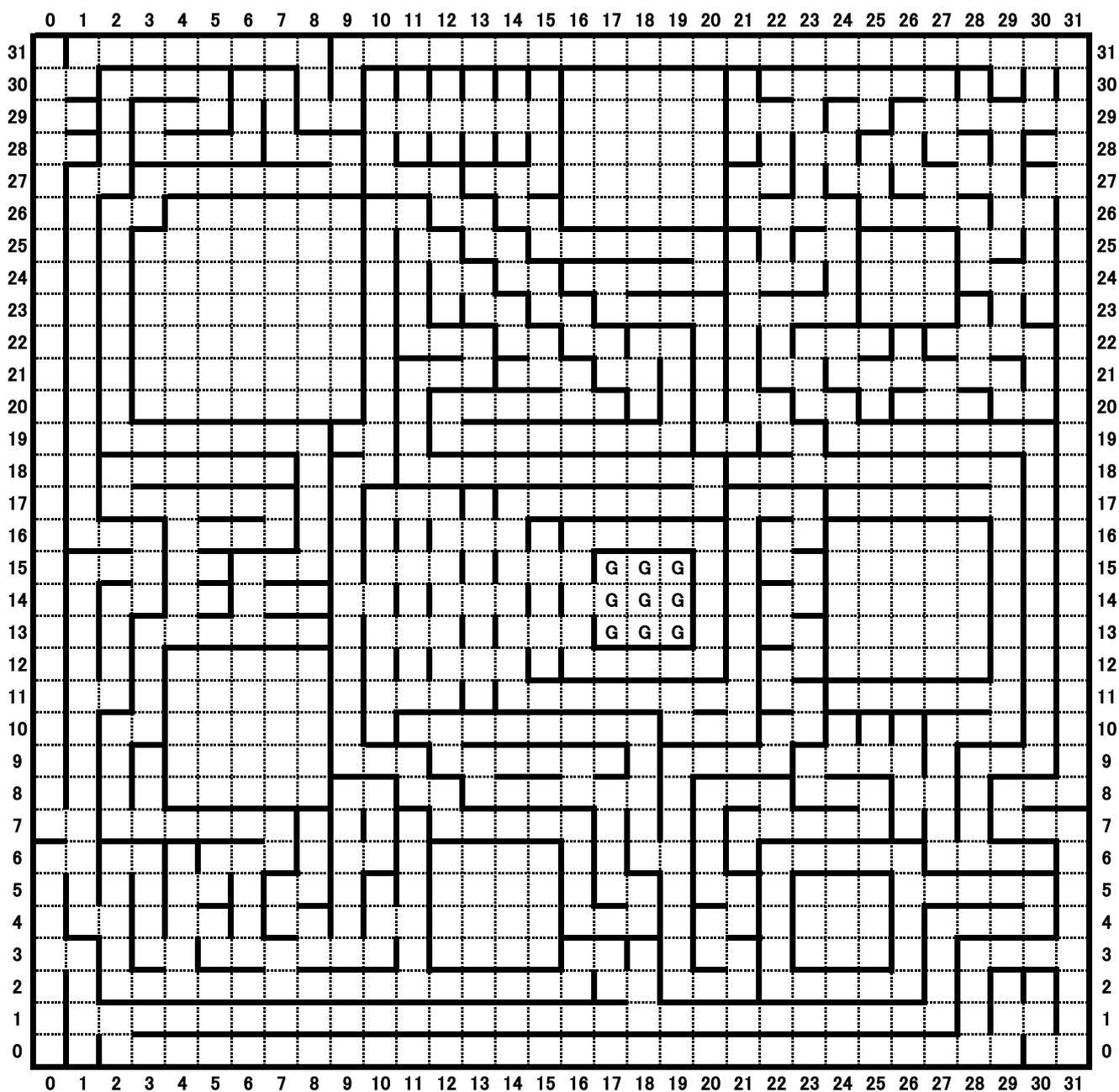
2019：第40回全日本マイクロマウス大会

マイクロマウス競技 ファイナル

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



西回り 189歩 81折、南回り 183歩 73折、181歩 73折

MM2019 マイクロマウス競技 ファイナル 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	賞
1	MM22	Fantom2nd	松井 祐樹	D-the-star	00:07.654	優勝
2	MM20	赤い彗星2	宇都宮 正和	D-The-Star	00:08.302	準優勝
3	MM21	Fusion	山下 浩平	京都大学/京大機械研究会OB	00:09.341	第三位, BM, 特別賞, 田代賞
4	MM16	こじまうす12	小島 宏一		00:10.354	第四位, 特別賞
5	MM15	Ning6	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	00:11.252	第五位
6	MM13	es	瀬谷 勇太	芝浦工業大学	00:14.882	第六位, フレッシュマン特別賞
7	MM06	栗しぐれ	太田 智也	渋谷教育学園幕張中学校電気部	00:15.518	ベストジュニア賞, 特別賞
8	MM18	しゅべるま~じゅにあ ぶいつ~	今井 康博	D-The-Star/Mice Busters	00:15.912	
9	MM09	ぷーちん号ぷち2LDK	鱒淵 祥司	アニキと愉快的な仲間たち	00:17.464	ニューテクノロジー賞
10	MM17	ロング18号機	小峰 直樹		00:21.746	
11	MM11	KERISE v4	大貫 椋太郎	東京工業大学ロボット技術研究会Cheese	00:34.879	特別賞
12	MM12	ARROWHEAD	須賀 裕文	D-The-Star	00:36.743	
13	MM08	spangle	徳永 弦久	極東技術結社	00:37.733	
14	MM02	タンサンマウス	高良 和樹	株式会社アールティ	00:53.301	
15	MM10	Sylphy Delta	古川 大貴	D-The-Star/Mice Busters	03:22.923	
16	MM01	狸式改	伊藤 義宏	からくり工房A:Mac	05:43.989	
	MM03	まえけんマウス	前田 賢太郎	アールティマウス部	R	
	MM04	kuwaganon	高橋 良太	D-The-Star	R	
	MM05	班渠	佐藤 翔	法政大学電気研究会	R	
	MM07	Inou	井土 拓海	Blue Cheese	R	
	MM14	Excel:mini-4	Khiew Tzong Yong		R	
	MM19	Xirant	早川 大輝	電気通信大学ロボメカ工房	R	

エントリー22／出走22／完走16 完走率73%

BM: ベストマウサー

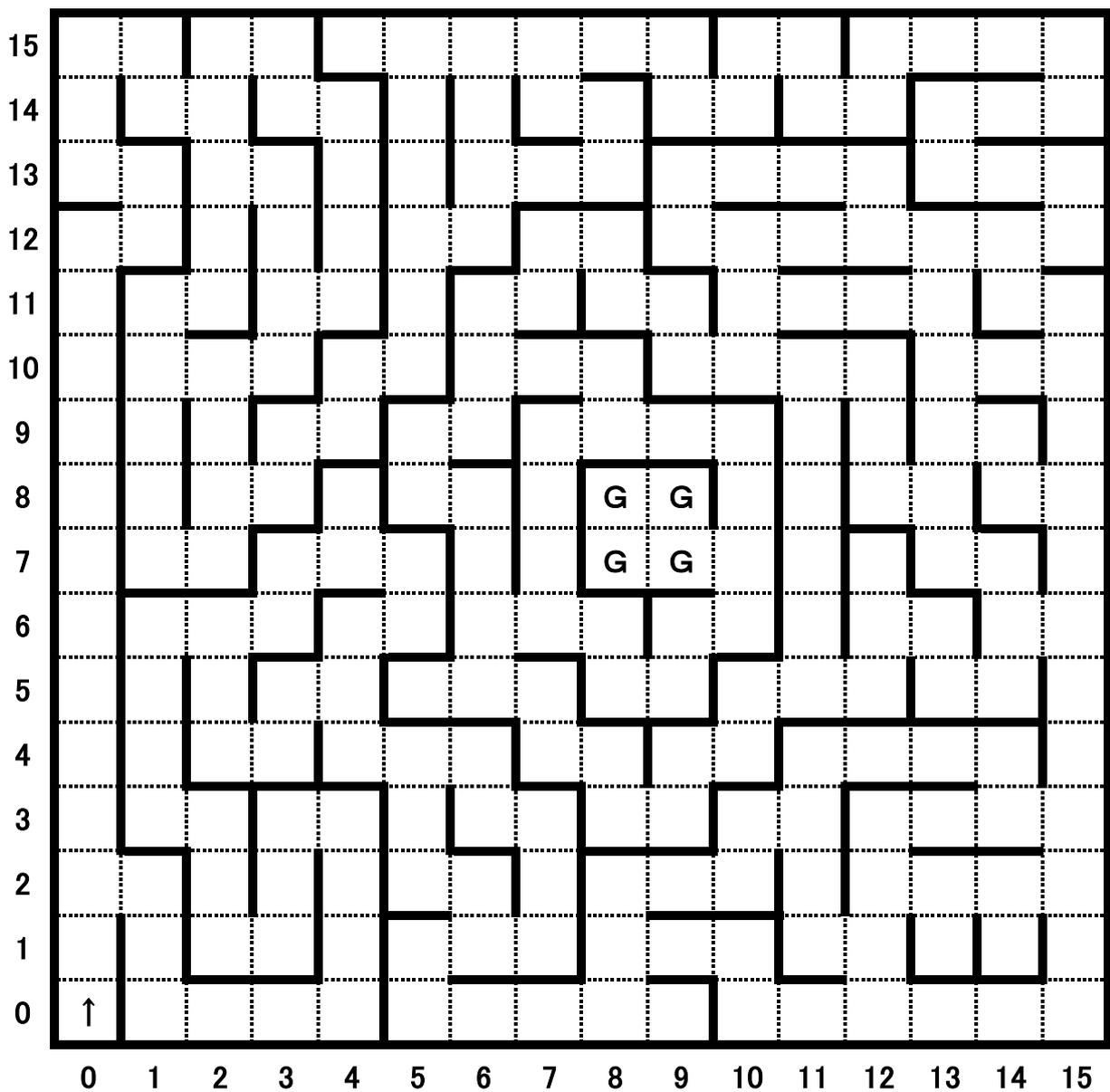
2019：第40回全日本マイクロマウス大会

マイクロマウス競技 セミファイナル

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



南回り 78歩47折 西回り 82歩47折

MM2019 マイクロマウス競技 セミファイナル 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	賞
23	MS23	Maneuver	加藤 雄資		00:05.932	特別賞
24	MS21	A Ω v2	古池 晃樹	電気通信大学ロボメカ工房	00:10.726	
25	MS14	Vert	田所 祐一	Ne(Φ ω Φ)Co / Cheese	00:14.112	
26	MS19	東北マウス爽 改	菅原 昌弥	ロボコンやっぺし	00:17.260	
27	MS09	最短決めたい(;_;)	田南 吉章	東洋大学	00:20.870	
28	MS22	白いハラシーマウス.ver3.00	原嶋 広和	SRDC Next	00:22.301	
29	MS15	TIGA	高尾 圭祐	東京理科大学 Mice	00:22.829	
30	MS05	ST19	山口 亨一	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:23.988	
31	MS01	Hornet mini v1	仲田 尚貴	東京工芸大学からくり工房	00:30.650	
32	MS11	E001	渡邊 優介	Mice OB / エレラボ	00:37.487	
33	MS16	白狐	大野 孝太	東京理科大学 Mice	00:43.103	
34	MS18	HM-2018改	西崎 伸吾	厚木ロボット研究会	00:56.520	
35	MS04	GRS	五十嵐 千尋	新潟コンピュータ専門学校	01:33.727	
36	MS17	はんしんよく(半身浴)U	いとう ひさし		01:55.873	
37	MS06	Wind	森 直将	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	02:03.047	
38	MS03	そ	林 宗太郎	東京工芸大学からくり工房	02:10.473	
39	MS07	RM2019	松岡 璃玖	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	02:14.319	
40	MS20	Especial	青木 翔雷	株式会社アールティ	02:54.092	
	MS02	ユッキー	中山 陽平	東京工芸大学からくり工房	R	
	MS08	パインアームズ	内藤 龍星	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	R	
	MS10	Lotus	船田 健悟	Mice OB / R4t5	R	
	MS12	かめむし	中瀬 優	Mice OB / 吸引絶許会	R	
	MS13	ion	大嶽 結衣	MiceBusters / Ne(Φ ω Φ)Co	棄権	

エントリー23 / 出走22 / 完走17 完走率77%

※順位はファイナルエントリー数の次の数字から割り当てています

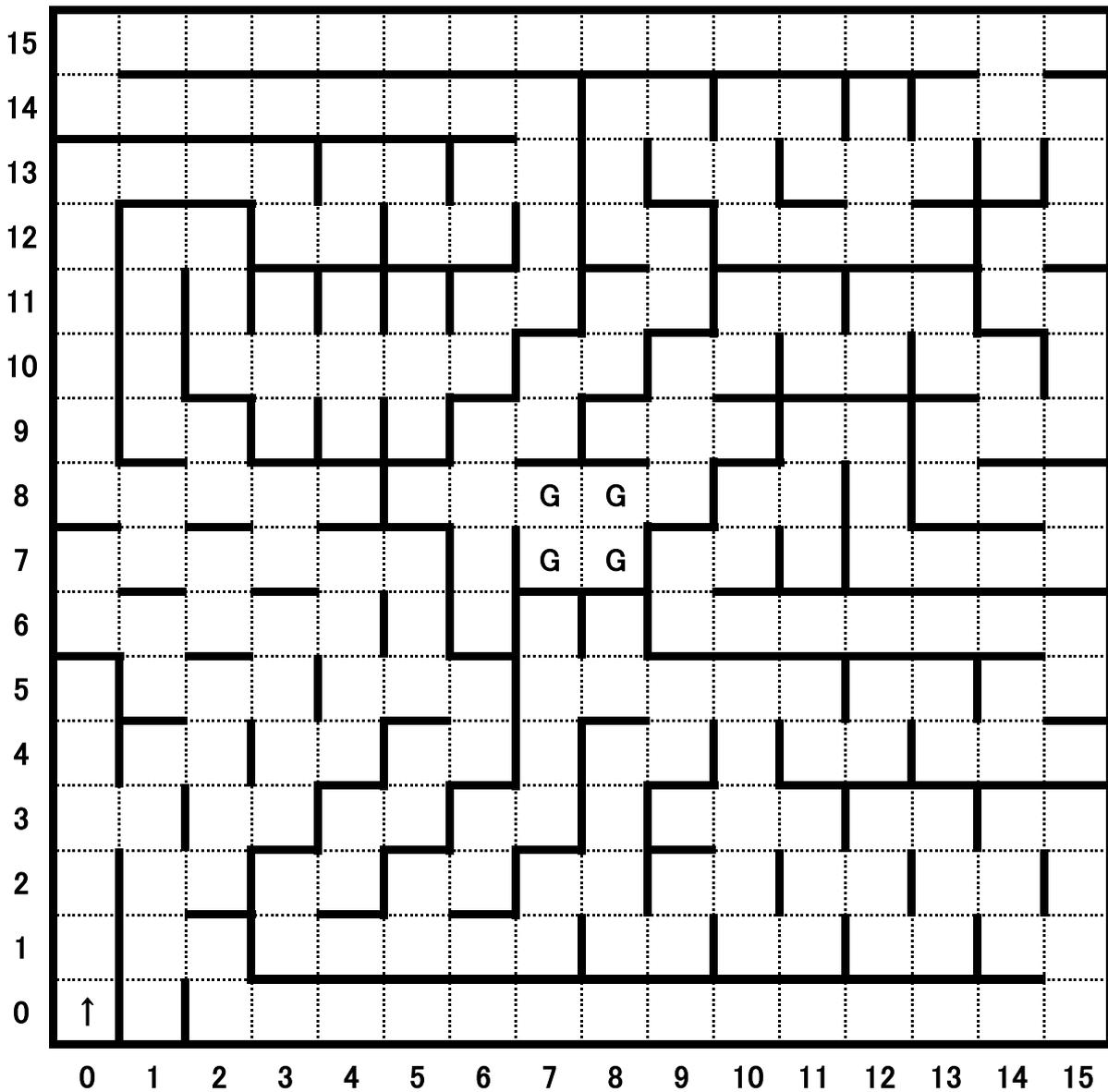
2019:第40回全日本マイクロマウス大会

クラシックマウス競技

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



南回り 79歩45折 西回り 75歩43折

MM2019 クラシックマウス競技 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	賞
1	CB27	華金	浅川 英慶	福井大学 からくり工房I.Sys	00:04.143	優勝
2	CB29	赤い彗星	宇都宮 正和	D-The-Star	00:04.274	準優勝
3	CB24	ExiaAlter	平松 直人	Mice Busters	00:04.342	第三位
4	CB28	Gerbera	瀬谷 勇太	芝浦工業大学	00:04.445	
5	CB20	Diu-Gow 4	Gai, Xin-Han		00:04.469	
6	CB30	Tyrant	早川 大輝	電気通信大学ロボメカ工房	00:04.771	
7	CB21	Excel-9b	Khiew Tzong Yong		00:04.914	ニューテクノロジー賞
8	CB01	しゅべるま〜	今井 康博	D-The-Star/Mice Busters	00:05.430	
9	CB14	Lightening McQueen	Zhao Yao, Liu He, Liu Yingshu	Tianjin University	00:05.485	特別賞
10	CB13	Loong - Turbo	Liu Tao, Yang Ming, Wang Chao, Liu Yingshu	Tianjin University	00:05.532	
11	CB23	雪風7	中島 史敬		00:06.065	
12	CB03	Kinema	成田 諒	東京理科大学 Mice	00:07.440	
13	CB04	SB-DC5改	井出 敦士	名古屋工学院専門学校	00:08.516	
14	CB17	Zeetah VII	Harjit Singh, Pierre Hollis	Team Zeetah	00:08.896	
15	CB05	SB-DC5	原田 崇弘	名古屋工学院専門学校	00:10.196	
16	CA46	ぐでたまうす	畑中 淳	早稲田大学WMMC	00:11.560	フレッシュマン特別賞
17	CB06	黒鉄	赤尾 健太		00:13.690	
18	CB19	Edu-XH	李 有名	Lunghwa University of Science and Technology	00:14.540	
19	CA31	Coda	長澤 俊典	法政大学電気研究会	00:14.569	
20	CA01	Cheat Pi:Co	青木 政武	アールティマウス部	00:14.741	特別賞
21	CB15	RoboMaster	Zhao Yao, Liu He, Wang Lei, Liu Yingshu	Tianjin University	00:18.799	
22	CA24	THE☆焼豚漢	宮崎 淳	東京工芸大学からくり工房	00:19.523	
23	CA32	primus	加藤 圭哉	芝浦工業大学SRDC	00:19.893	
24	CA44	歴史とはミックスジュース	長崎 悠歩	早稲田大学WMMC	00:20.384	
25	CA05	Pi:Co TARO	石川 真也	株式会社アールティ	00:24.892	
26	CA06	スーパーピーコ	岩本 大	株式会社アールティ	00:27.761	
27	CB02	鼠小僧	窪田 光	東京理科大学 Mice	00:33.976	
28	CA29	Hornet v3.2	仲田 尚貴	東京工芸大学からくり工房	00:34.058	
29	CA39	Yamane5	山口 亨一	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:35.231	
30	CA47	道標 現	標 祥太郎	早稲田大学WMMC	00:35.370	
31	CA10	電気ウサギ	長澤 雄太	大阪電気通信大学 自由工房	00:36.069	
32	CB08	BS Robo	Bayarsaikhan	Mongolian University of Science and Technology	00:43.596	
33	CA34	サイクロンディザスター	大熊 鼓太郎	芝浦工業大学SRDC	00:46.385	
34	CB26	YA5-Icarus	荒井 優輝	からくり工房A:Mac	00:46.929	
35	CB22	AEGIS	佐藤 翔	法政大学電気研究会	00:49.502	
36	CB09	UZ robo	Ulziibadrakh	Mongolian University of Science and Technology	00:50.000	
37	CA28	classic-DC	武田 祐一	東京工芸大学からくり工房	00:52.561	
38	CA33	たかなし	小島 奈菜	芝浦工業大学SRDC	00:56.180	
39	CA18	KNCT-MM2DC改	葉山 清輝	熊本高専	00:56.893	
40	CA09	プーコ	藤村 悠		00:59.563	
41	CA26	KG-M1	山内 理徳	東京工芸大学からくり工房	01:03.960	

MM2019 クラシックマウス競技 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	賞
42	CA27	探検家キャタリキー	畑中 大典	東京工芸大学からくり工房	01:15.497	
43	CA41	Abyss	今西 優登	早稲田大学WMMC	01:19.351	
44	CA36	AXION	渡部 聡	電気通信大学ロボメカ工房OB	01:20.339	
45	CA11	てくてくねずみ2	合田 直史	大阪電気通信大学 自由工房	01:26.442	
46	CA23	帰ってきたTPRG	佐藤 優太	日本電子専門学校電子応用工学科	01:26.468	
47	CA42	Argo	荒川 航輝	早稲田大学WMMC	01:28.203	
48	CA14	エズディア	森川 祐匡	大阪電気通信大学 自由工房	01:29.188	
49	CA13	Regelbo	中上 琢人	大阪電気通信大学 自由工房	01:30.824	
50	CA43	Vega8	近藤 歩	早稲田大学WMMC	01:33.757	
51	CA22	ジョジョイン	イヘチャン	日本電子専門学校電子応用工学科	01:41.170	
52	CA12	仙人掌2	武田 聖矢	大阪電気通信大学 自由工房	01:45.157	
53	CA07	探索ピコ	星野 匠海	名城大学マイクロマウスゼミ	01:46.494	
54	CA35	NEZUMIver1	佐藤 知洋	電気通信大学ロボメカ工房	01:50.808	
55	CA08	PiCoMARUインサイト	寺坂 真子	DTSインサイト	02:06.444	
56	CA20	SSM	中島谷 侑己	国際高専ハンズオン部	03:51.553	
	CA02	復活のJunkChimera	川上 靖次	アールティマウス部	R	
	CA03	frogDB	野村 弘行	株式会社アールティ	R	
	CA04	ふあいなる・Pi:Co	安江 達也	株式会社アールティ	R	
	CA16	TYU三郎・改	小川 靖夫		R	
	CA19	こうへい専用初心者用マウス2	こうへい	国際高専	R	
	CA21	MX7700z	南保 慎一郎	国際高専ハンズオン部	R	
	CA25	ANGEL	服部 直紀	東京工芸大学からくり工房	R	
	CA30	baharat	吉田 建	法政大学電気研究会	R	
	CA38	T-RUM	久宗 卓矢	天竜技術集団	R	
	CA40	P板ユニバーサルマウス量産型	いとう ひさし		R	
	CA45	かるら	二坂 匠	早稲田大学WMMC	R	
	CB07	john smith	Siriwon Jumneanla	KMITL E12	R	
	CB10	DAYAN	LKHAGVADAYANJAMTS	HIGHTECH	R	
	CB18	忠勇兩號	CHEN, GUAN-WEI		R	
	CB25	Vermilion bis	船田 健悟	Mice OB/R4t5	R	
	CA15	NewMaus	田中 凧	大阪電気通信大学 自由工房	棄権	
	CA17	pita3	山本 壮太	からくり工房A:Mac	棄権	
	CA37	抜け出せ初心者	古田 樹男	群馬大学ロボット研究会	棄権	
	CB11	NKStar	Zhang Yourong	Nankai University	棄権	
	CB12	Mamba	Zheng Bowen	Nankai University	棄権	
	CB16	Nige	Nicolas Geovanny Nino Nino	Con Ciencia Col int.	棄権	

エントリー77／出走71／完走56 完走率79%

MM2019 ロボトレース競技 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	賞
1	RT97	L_sens2.6D	梅本 篤	名古屋工学院専門学校	00:10.919	優勝
2	RT96	Cartis04.9D	平井 雅尊	D-the-Star/アニキと愉快的仲間たち	00:12.346	準優勝
3	RT92	RS-110	遠藤 隆記	極東技術結社	00:14.667	第三位
4	RT95	F2P	山下 浩平	京都大学/京大機械研究会OB	00:15.101	第四位、ユニーク/ロジック賞 特別賞
5	RT82	Ning3	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	00:16.657	第五位
6	RT90	Whitechip 8	落合 誠治	天竜技術集団	00:17.374	第六位
7	RT87	Slug_III	CHAO-WEI CHEN		00:18.149	
8	RT84	dandan	Shih-Lin, Chen	Lunghwa University of Science and Technology	00:19.063	
9	RT76	乱気流1.9	藤澤 彰宏		00:19.602	
10	RT35	夕 ^ピ 岡	富岡 勇真	埼玉県立狭山工業高等学校 電子機械科	00:20.689	ベストジュニア賞
11	RT36	夕 ^ピ 山	丸山 真	埼玉県立狭山工業高等学校 電子機械科	00:20.927	
12	RT83	Charlie	Tan Song Jun	Ngee Ann Polytechnic	00:21.257	
13	RT33	夕 ^ピ 谷	水谷 颯汰	埼玉県立狭山工業高等学校 電子機械科	00:21.548	
14	RT37	夕 ^ピ 高	小高 北斗	埼玉県立狭山工業高等学校 電子機械科	00:21.557	
15	RT79	FRAGILE019RT	河野 純也		00:21.833	
16	RT93	wisteria	井口 颯人	千葉工業大学 reRo	00:21.892	
17	RT57	VerdiRT18.1	平井 秀一	アニキと愉快的仲間たち/厚木ロボット研究会	00:22.526	
18	RT24	s1	細野 晋平	岐阜県立大垣工業高等学校 情報技術部	00:22.743	
19	RT34	夕 ^ピ 野 2世	中野 泰将	埼玉県立狭山工業高等学校 電子機械科	00:22.871	
20	RT91	美影2-P	中島 史敬		00:22.960	
21	RT30	ブツリバ	門野 広大	立命館大学ロボット技術研究会	00:23.168	
22	RT22	アイス	桐山 大司	岐阜県立大垣工業高等学校 情報技術部	00:23.640	
23	RT94	SERAPH	尾山 颯汰	立命館大学ロボット技術研究会	00:23.765	
24	RT32	夕 ^ピ 生二世	葛生 葵	埼玉県立狭山工業高等学校 電子機械科	00:24.672	
25	RT54	NCC-Titan	新保 智大	新潟コンピュータ専門学校	00:25.035	
26	RT78	nkctracergf	長島 鮎汰	名古屋工学院専門学校	00:25.249	
27	RT09	ECA	石江 義規	千葉工業大学 reRo	00:25.606	
28	RT40	黄金鯰	大橋 辰也	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:25.949	
29	RT85	Master3	李 有名	Lunghwa University of Science and Technology	00:26.471	
30	RT39	KZ-2(改)	畠山 和昭	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:26.596	
31	RT52	NCC-BLACK	菅 歩夢	新潟コンピュータ専門学校	00:27.588	
32	RT08	_BIRD	下鳥 晴己	千葉工業大学 reRo	00:27.712	
33	RT38	KZ-2	神田 一瑳	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:28.279	
34	RT86	Psyduck	Li-Chung, Lin	Lunghwa University of Science and Technology	00:28.878	
35	RT48	Re:arrow	松本 直紀	東京電子専門学校	00:28.923	
36	RT05	KNCT-RT1	葉山 清輝	熊本高専	00:29.243	
37	RT45	ICONIC	福永 大稀	埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械科	00:29.365	
38	RT80	FujitoraBot	Alex Santos	OPRobots	00:29.955	
39	RT13	Threat Aircraft	齋藤 涼太	島根職業能力開発短期大学校	00:30.618	
40	RT14	Windstoss	玉田 知紘	島根職業能力開発短期大学校	00:30.631	
41	RT50	C-02	田中 洋輔	新潟コンピュータ専門学校	00:30.675	

MM2019 ロボトレース競技 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	賞
42	RT26	冥王星	山本 一天	立命館大学ロボット技術研究会	00:31.317	
43	RT41	とんとんTV	森田 隆介	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	00:32.365	
44	RT12	ニュージェネレーション	平田 裕樹	島根職業能力開発短期大学校	00:33.389	
45	RT46	LT-01	大澤 佑市	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部	00:33.450	
46	RT88	忠誠兩號	CHEN, GUAN-WEI		00:34.092	
47	RT27	雷電B-01	LEE Sug Hyun	立命館大学ロボット技術研究会	00:34.567	
48	RT74	Warlock	山田 真	福井大学 からくり工房I.Sys	00:35.354	
49	RT59	Rabbit 2	橋田 圭介		00:35.956	
50	RT20	R9	山岸 蓮弥	岐阜県立大垣工業高等学校 情報技術部	00:36.217	
51	RT23	BB-03	大橋 裕斗	岐阜県立大垣工業高等学校 情報技術部	00:36.283	
52	RT73	マーカーは右も左も見ないです	長尾 晃一郎	福井大学 からくり工房I.Sys	00:37.451	特別賞
53	RT89	Hayataro1-1	豊永 拓人	天竜技術集団	00:40.796	
54	RT07	RUST2	佐藤 陽太	四街道民	00:43.855	
55	RT75	HM-2019	西崎 伸吾	厚木ロボット研究会	00:44.267	
56	RT21	疾風	小池 正基	岐阜県立大垣工業高等学校 情報技術部	00:45.237	
57	RT06	1F530	池上 伊吹	熊本高等専門学校	00:47.161	
58	RT25	IV号	佐々木 規人	立命館大学ロボット技術研究会	00:53.860	
59	RT01	トレ三郎	小川 靖夫		00:54.893	
60	RT18	隼	富山 知志	明星大学情報学部川原研究室	00:56.667	特別賞
61	RT29	RX-78	Heo Kun	立命館大学ロボット技術研究会	01:01.752	
62	RT47	Schwarz	黒澤 舞	東京電子専門学校	01:03.645	
63	RT28	ティーゲル	村田 智美	立命館大学ロボット技術研究会	01:04.962	
64	RT81	Jehu 4	David Otten	Massachusetts Institute of Technology	01:27.205	特別賞
65	RT71	Cyndarquil	関谷 奈歩	福井大学 からくり工房I.Sys	01:35.467	
	RT02	Apollo	牛窪 尚貴	東京工芸大学からくり工房	R	
	RT03	ロボネコペース	千葉 一輝	東京工芸大学からくり工房	R	
	RT04	走るトレーサクター	浜野 修多	東京工芸大学からくり工房	R	
	RT11	ウッズ	北澤 圭悟	長野県工科短期大学校情報技術科	R	
	RT15	ねずみ花火1号	大塚 光惺		R	
	RT16	良く滑るMk3	奥田 汰樹	三沢中科学部OB	R	
	RT17	ぽてと	服部 統一朗	明星大学情報学部川原研究室	R	
	RT19	ペーパードライバーⅢ	渡邊 剛史	明星大学情報学部川原研究室	R	
	RT42	HR_1	橋本 凌佑	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	R	
	RT43	YK-1	安田 一樹	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	R	
	RT49	NCC011	谷内田 茂成	新潟コンピュータ専門学校	R	
	RT51	NEG-Arise	増田 龍備	新潟コンピュータ専門学校	R	
	RT53	NCC-WHITE	大野 大	新潟コンピュータ専門学校	R	
	RT58	錦蜂式	寺崎 清	アニキと愉快的な仲間たち	R	
	RT60	GodSpeed	黒川 旭	極東技術結社 鎌倉支部	R	
	RT61	Pteromyini	前田 優	極東技術結社 湘南支部	R	
	RT62	Jack-pot	野村 慎之介	天竜技術集団	R	
	RT63	MK-5	高柳 智	からくり工房A:Mac	R	
	RT64	RedSpecial	猪野 貴之	からくり工房A:Mac	R	

MM2019 ロボトレース競技 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	賞
	RT66	ケロ号	金子 萌	福井大学 からくり工房I.Sys	R	
	RT67	昼夜逆転	中村 樹弥	福井大学 からくり工房I.Sys	R	
	RT68	F・R	澤崎 滉斗	福井大学 からくり工房I.Sys	R	
	RT69	イーグル	鷺見 直也	福井大学 からくり工房I.Sys	R	
	RT70	オピオン	岩崎 智哉	福井大学 からくり工房I.sys	R	
	RT72	飛車	田口 史也	福井大学 からくり工房I.Sys	R	
	RT77	Taruga01	黄 仁大		R	
	RT31	零式艦上戦闘機改六	渡邊 悠希	立命館大学ロボット技術研究会	R	
	RT65	hamal	高村 紀之	福井大学 からくり工房I.Sys	R	
	RT10	スカイレイカー3型	いとう ひさし		棄権	
	RT44	ティラサウ	吉永 凌	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	棄権	
	RT55	TypeS_ver4.0	関 柊哉	日本工業大学滝田研究室	棄権	
	RT56	Crystal Bowie	松本 修尚	電気通信大学ロボメカ工房OB	棄権	

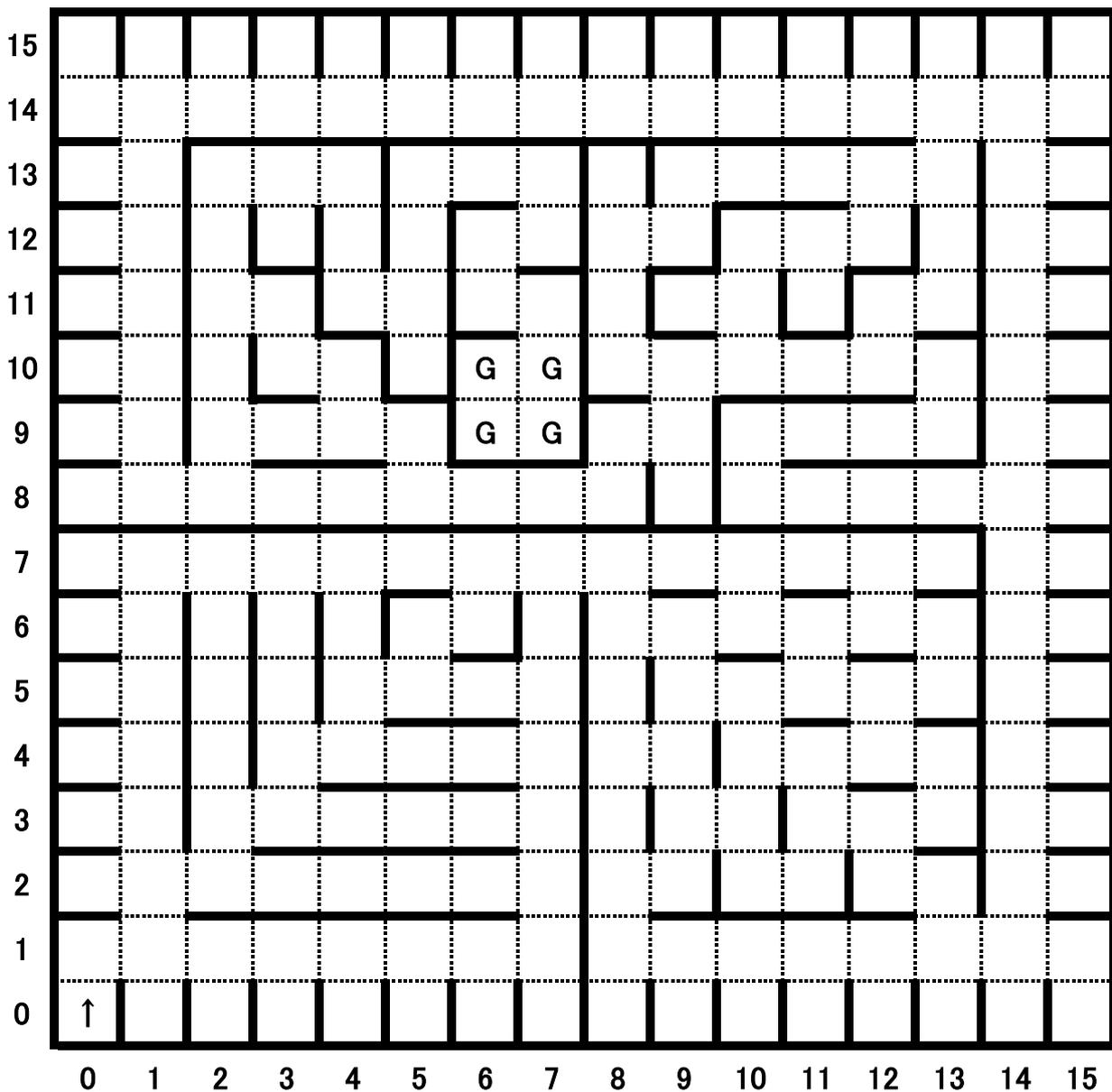
エントリー97／出走93／完走65 完走率70%

2019：マウスパーティ田代杯 マイクロマウス競技

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



距離優先 75歩26折 斜め優先 77歩54折

MM2019 マイクロマウス競技 ファイナル 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3	TRY4	TRY5	記録	備考
1	MM22	Fantom2nd	松井 祐樹	D-the-star	01:58.741	00:08.437	00:07.972	00:07.654	R	00:07.654	優勝
2	MM20	赤い彗星2	宇都宮 正和	D-The-Star	02:32.014	00:08.449	00:08.416	00:08.302	R	00:08.302	準優勝
3	MM21	Fusion	山下 浩平	京都大学/京大機械研究会OB	02:02.971	00:19.494	00:10.662	00:10.143	00:09.341	00:09.341	第三位、BM、特別賞、田代賞
4	MM16	こじまうす12	小島 宏一		01:58.019	00:23.328	00:10.940	00:10.354	R	00:10.354	第四位、特別賞
5	MM15	Ning6	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	02:28.764	00:12.827	00:11.627	00:11.252	T00:10.924	00:11.252	第五位
6	MM13	es	瀬谷 勇太	芝浦工業大学	02:53.550	R	R	R	00:14.882	00:14.882	第六位、フレッシュマン特別賞
7	MM06	栗しぐれ	太田 智也	渋谷教育学園幕張中学校電気部	R	03:00.526	R	00:15.518		00:15.518	ベストジュニア賞、特別賞
8	MM18	しゅべるま〜じゅにあ ぶいつ〜	今井 康博	D-The-Star/Mice Busters	02:17.256	00:22.786	00:15.912	R	R	00:15.912	
9	MM09	ぷーちゃん号ぷち2LDK	鱒淵 祥司	アニキと愉快的仲間たち	R	01:30.950	00:18.684	R	00:17.464	00:17.464	ニューテクノロジー賞
10	MM17	ロング18号機	小峰 直樹		03:23.632	R	00:21.746			00:21.746	
11	MM11	KERISE v4	大貫 椋太郎	東京工業大学ロボット技術研究会Cheese	04:12.438	01:17.238	00:34.879	T00:34.876		00:34.879	特別賞
12	MM12	ARROWHEAD	須賀 裕文	D-The-Star	04:07.400	R	00:36.743	R	R	00:36.743	
13	MM08	spangle	徳永 弦久	極東技術結社	02:46.055	00:37.733	R	R	R	00:37.733	
14	MM02	タンサンマウス	高良 和樹	株式会社アールティ	03:06.803	R	R	00:53.301	R	00:53.301	
15	MM10	Sylphy Delta	古川 大貴	D-The-Star/Mice Busters	R	R	03:22.923			03:22.923	
16	MM01	猯式改	伊藤 義宏	からくり工房A:Mac	R	05:43.989				05:43.989	
	MM03	まえけんマウス	前田 賢太郎	アールティマウス部	R	R	R	R	R	R	
	MM04	kuwaganon	高橋 良太	D-The-Star	R	R	R	R	R	R	
	MM05	班渠	佐藤 翔	法政大学電気研究会	R	R	R	R	R	R	
	MM07	Inou	井土 拓海	Blue Cheese	R	R	R	R	R	R	
	MM14	Excel:mini-4	Khiew Tzong Yong		R	R	R	R		R	
	MM19	Xirant	早川 大輝	電気通信大学ロボメカ工房	R	R	R	R	R	R	

BM: ベストマウサー

※タイムの左側のTは、持ち時間切れ後にゴールしたため参考記録

MM2019 マイクロマウス競技 セミファイナル 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3	TRY4	TRY5	記録	備考
23	MS23	Maneuver	加藤 雄資		00:34.586	00:08.731	00:06.072	00:05.932	R	00:05.932	特別賞
24	MS21	A Ω v2	古池 晃樹	電気通信大学ロボメカ工房	00:28.832	00:10.726	R	R	R	00:10.726	
25	MS14	Vert	田所 祐一	Ne(Φ ω Φ)Co / Cheese	00:40.685	00:33.843	00:14.112	00:28.637	R	00:14.112	
26	MS19	東北マウス爽 改	菅原 昌弥	ロボコンやっぺし	01:24.130	R	00:17.260			00:17.260	
27	MS09	最短決めたい(;_)	田南 吉章	東洋大学	00:30.846	00:22.423	00:21.071	00:20.870	00:20.889	00:20.870	
28	MS22	白いハラシーマウス.ver3.00	原嶋 広和	SRDC Next	00:31.899	00:32.024	00:24.318	00:30.196	00:22.301	00:22.301	
29	MS15	TIGA	高尾 圭祐	東京理科大学 Mice	R	00:33.548	R	00:28.690	00:22.829	00:22.829	
30	MS05	ST19	山口 亨一	埼玉県立新座総合技術高等学校	R	R	00:41.585	00:23.988		00:23.988	
31	MS01	Hornet mini v1	仲田 尚貴	東京工芸大学からくり工房	R	R	R	00:30.650	R	00:30.650	
32	MS11	E001	渡邊 優介	Mice OB / エレラボ	00:37.487	R	R	R	R	00:37.487	
33	MS16	白狐	大野 孝太	東京理科大学 Mice	00:43.103	R	00:43.182	R		00:43.103	
34	MS18	HM-2018改	西崎 伸吾	厚木ロボット研究会	01:28.656	R	00:56.520			00:56.520	
35	MS04	GRS	五十嵐 千尋	新潟コンピュータ専門学校	01:33.727					01:33.727	
36	MS17	はんしんよく(半身浴)U	いとう ひさし		01:55.873	T01:50.199				01:55.873	
37	MS06	Wind	森 直将	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	02:03.047	R	R	R		02:03.047	
38	MS03	そ	林 宗太郎	東京工芸大学からくり工房	02:10.473	T01:34.532				02:10.473	
39	MS07	RM2019	松岡 璃玖	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	02:14.319	R				02:14.319	
40	MS20	Especial	青木 翔雷	株式会社アールティ	R	02:54.092				02:54.092	
	MS02	ユッキー	中山 陽平	東京工芸大学からくり工房	R	R	R			R	
	MS08	パインアームズ	内藤 龍星	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	R	R	R	R		R	
	MS10	Lotus	船田 健悟	Mice OB / R4t5	R	R	R			R	
	MS12	かめむし	中瀬 優	Mice OB / 吸引絶許会	R					R	
	MS13	ion	大嶽 結衣	MiceBusters / Ne(Φ ω Φ)Co							棄権

※順位はファイナルエントリー数の次の数字から割り当てています

※タイムの左側のTは、持ち時間切れ後にゴールしたため参考記録

MM2019 クラシックマウス競技 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3	TRY4	TRY5	記録	備考
1	CB27	華金	浅川 英慶	福井大学 からくり工房I.Sys	00:15.047	00:04.368	R	R	00:04.143	00:04.143	優勝
2	CB29	赤い彗星	宇都宮 正和	D-The-Star	00:26.387	00:04.338	00:04.366	00:04.274	R	00:04.274	準優勝
3	CB24	ExiaAlter	平松 直人	Mice Busters	00:16.982	00:04.611	00:04.427	00:04.342	R	00:04.342	第三位
4	CB28	Gerbera	瀬谷 勇太	芝浦工業大学	00:33.809	00:04.711	00:04.481	00:04.445	R	00:04.445	
5	CB20	Diu-Gow 4	Cai, Xin-Han		00:23.560	00:04.631	00:04.602	00:04.479	00:04.469	00:04.469	
6	CB30	Tyrant	早川 大輝	電気通信大学ロボメカ工房	00:28.932	00:29.214	R	R	00:04.771	00:04.771	
7	CB21	Excel-9b	Khiew Tzong Yong		00:24.535	00:05.253	00:05.052	00:04.934	00:04.914	00:04.914	ニューテクノロジー賞
8	CB01	しゅべるま〜	今井 康博	D-The-Star/Mice Busters	00:54.794	00:05.492	R	R	00:05.430	00:05.430	
9	CB14	Lightening McQueen	Zhao Yao, Liu He, Liu Yingshu	Tianjin University	00:17.937	00:05.563	00:05.485			00:05.485	特別賞
10	CB13	Loong - Turbo	Liu Tao, Yang Ming, Wang Chao, Liu Yingshu	Tianjin University	00:18.513	00:05.532	R	00:05.539		00:05.532	
11	CB23	雪風7	中島 史敬		00:27.047	00:07.614	00:06.065	R	R	00:06.065	
12	CB03	Kinema	成田 諒	東京理科大学 Mice	00:34.747	R	R	00:07.440	R	00:07.440	
13	CB04	SB-DC5改	井出 敦士	名古屋工学院専門学校	00:34.039	00:10.221	00:09.179	00:08.516	R	00:08.516	
14	CB17	Zeetah VII	Harjit Singh, Pierre Hollis	Team Zeetah	00:29.437	00:11.115	R	R	00:08.896	00:08.896	
15	CB05	SB-DC5	原田 崇弘	名古屋工学院専門学校	R	R	00:34.628	00:10.196		00:10.196	
16	CA46	ぐでたまうす	畑中 淳	早稲田大学WMMC	00:30.754	00:11.560	R	R	R	00:11.560	フレッシュマン特別賞
17	CB06	黒鉄	赤尾 健太		00:20.590	00:13.690	R	R		00:13.690	
18	CB19	Edu-XH	李 有名	Lunghwa University of Science and Technology	00:33.185	00:14.540	R			00:14.540	
19	CA31	Coda	長澤 俊典	法政大学電気研究会	00:50.073	00:21.242	00:15.185	00:14.569		00:14.569	
20	CA01	Cheat Pi:Co	青木 政武	アールティマウス部	00:36.023	R	00:15.958	00:14.741	R	00:14.741	特別賞
21	CB15	RoboMaster	Zhao Yao, Liu He, Wang Lei, Liu Yingshu	Tianjin University	R	R	R	00:18.799	R	00:18.799	
22	CA24	THE☆焼豚漢	宮崎 淳	東京工芸大学からくり工房	00:40.437	R	R	R	00:19.523	00:19.523	
23	CA32	primus	加藤 圭哉	芝浦工業大学SRDC	00:34.297	00:19.893	R	R	R	00:19.893	
24	CA44	歴史とはミックスジュース	長崎 悠歩	早稲田大学WMMC	00:39.708	00:21.751	00:21.046	00:20.384	00:20.432	00:20.384	
25	CA05	Pi:Co TARO	石川 真也	株式会社アールティ	01:02.976	R	00:24.892	R		00:24.892	
26	CA06	スーパーピーコ	岩本 大	株式会社アールティ	00:46.659	R	R	00:27.761	R	00:27.761	
27	CB02	鼠小僧	窪田 光	東京理科大学 Mice	00:33.976	R	R	R	R	00:33.976	

MM2019 クラシックマウス競技 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3	TRY4	TRY5	記録	備考
28	CA29	Hornet v3.2	仲田 尚貴	東京工芸大学からくり工房	00:34.058	R	R	R	R	00:34.058	
29	CA39	Yamane5	山口 亨一	埼玉県立新座総合技術高等学校	R	00:35.231	R	00:38.074	R	00:35.231	
30	CA47	道標 現	標 祥太郎	早稲田大学WMMC	00:37.993	00:35.370	R	00:38.100		00:35.370	
31	CA10	電気ウサギ	長澤 雄太	大阪電気通信大学 自由工房	00:54.025	00:40.394	00:36.069	R	T00:33.916	00:36.069	
32	CB08	BS Robo	Bayarsaikhan	Mongolian University of Science and Technology	00:43.596	00:44.058	00:44.303			00:43.596	
33	CA34	サイクロンディザスター	大熊 鼓太郎	芝浦工業大学SRDC	R	R	00:46.385			00:46.385	
34	CB26	YA5-Icarus	荒井 優輝	からくり工房A:Mac	00:46.929	R	01:30.669			00:46.929	
35	CB22	AEGIS	佐藤 翔	法政大学電気研究会	00:49.502	R	R			00:49.502	
36	CB09	UZ robo	Ulziibadrakh	Mongolian University of Science and Technology	00:55.059	00:50.570	00:50.000			00:50.000	
37	CA28	classic-DC	武田 祐一	東京工芸大学からくり工房	00:58.475	00:52.561	R	R		00:52.561	
38	CA33	たかなし	小島 奈菜	芝浦工業大学SRDC	00:56.180	R	R			00:56.180	
39	CA18	KNCT-MM2DC改	葉山 清輝	熊本高専	01:32.103	00:56.893	T00:39.118			00:56.893	
40	CA09	プーコ	藤村 悠		00:59.563	R	R	00:59.652		00:59.563	
41	CA26	KG-M1	山内 理徳	東京工芸大学からくり工房	01:22.858	01:03.966	01:03.960			01:03.960	
42	CA27	探検家キャタリキー	畑中 大典	東京工芸大学からくり工房	01:36.004	01:15.497	T01:14.132			01:15.497	
43	CA41	Abyss	今西 優登	早稲田大学WMMC	R	R	01:19.351	R	R	01:19.351	
44	CA36	AXION	渡部 聡	電気通信大学ロボメカ工房OB	01:20.339	R				01:20.339	
45	CA11	てくてくねずみ2	合田 直史	大阪電気通信大学 自由工房	R	01:26.442	R	R		01:26.442	
46	CA23	帰ってきたTPRG	佐藤 優太	日本電子専門学校電子応用工学科	R	01:26.468	R	R		01:26.468	
47	CA42	Argo	荒川 航輝	早稲田大学WMMC	01:48.062	01:28.203	R	R	R	01:28.203	
48	CA14	エズディア	森川 祐匡	大阪電気通信大学 自由工房	01:49.770	01:29.188	R			01:29.188	
49	CA13	Regelbo	中上 琢人	大阪電気通信大学 自由工房	01:33.108	R	01:30.824			01:30.824	
50	CA43	Vega8	近藤 歩	早稲田大学WMMC	01:51.577	01:33.757	T01:33.677			01:33.757	
51	CA22	ジョジョイン	イヘチャン	日本電子専門学校電子応用工学科	01:41.170	R	R	T00:24.712		01:41.170	
52	CA12	仙人掌2	武田 聖矢	大阪電気通信大学 自由工房	R	01:45.157	R	R	R	01:45.157	
53	CA07	探索ピコ	星野 匠海	名城大学マイクロマウスゼミ	R	01:46.494				01:46.494	
54	CA35	NEZUMIver1	佐藤 知洋	電気通信大学ロボメカ工房	01:50.808	R	T01:50.699			01:50.808	

MM2019 クラシックマウス競技 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3	TRY4	TRY5	記録	備考
55	CA08	PiCoMARUインサイト	寺坂 真子	DTSインサイト	02:06.444	R	R			02:06.444	
56	CA20	SSM	中島谷 侑己	国際高専ハンズオン部	03:51.553					03:51.553	
	CA02	復活のJunkChimera	川上 靖次	アールティマウス部	R	R	R	R	R	R	
	CA03	frogDB	野村 弘行	株式会社アールティ	R	R	R	R	R	R	
	CA04	ふぁいなる・Pi:Co	安江 達也	株式会社アールティ	R	R	R	R	R	R	
	CA16	TYU三郎・改	小川 靖夫		R	R				R	
	CA19	こうへい専用初心者用マウス2	こうへい	国際高専	R	R				R	
	CA21	MX7700z	南保 慎一郎	国際高専ハンズオン部	R					R	
	CA25	ANGEL	服部 直紀	東京工芸大学からくり工房	R	R	R	R	R	R	
	CA30	baharat	吉田 建	法政大学電気研究会	R	R	R	R	R	R	
	CA38	T-RUM	久宗 卓矢	天竜技術集団	R	R	R	R	R	R	
	CA40	P板ユニバーサルマウス量産型	いとう ひさし		R	R	R	R		R	
	CA45	かるら	二坂 匠	早稲田大学WMMC	R	R	R	R	R	R	
	CB07	john smith	Siriwon Jumneanla	KMITL E12	R	R	R			R	
	CB10	DAYAN	LKHAGVADAYANJAMTS	HIGHTECH	R	R	R	R	R	R	
	CB18	忠勇兩號	CHEN, GUAN-WEI		R	R	R	R	R	R	
	CB25	Vermilion bis	船田 健悟	Mice OB/R4t5	R	R	R	R	R	R	
	CA15	NewMaus	田中 凧	大阪電気通信大学 自由工房						棄権	
	CA17	pita3	山本 壮太	からくり工房A:Mac						棄権	
	CA37	抜け出せ初心者	古田 樹男	群馬大学ロボット研究会						棄権	
	CB11	NKStar	Zhang Yourong	Nankai University						棄権	
	CB12	Mamba	Zheng Bowen	Nankai University						棄権	
	CB16	Nige	Nicolas Geovanny Nino Nino	Con Ciencia Col int.						棄権	

※タイムの左側のTは、持ち時間切れ後にゴールしたため参考記録

MM2019 ロボトレース競技 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3			記録	備考
1	RT97	L_sens2.6D	梅本 篤	名古屋工学院専門学校	00:21.386	00:11.462	00:10.919			00:10.919	優勝
2	RT96	Cartis04.9D	平井 雅尊	D-the-Star/アニキと愉快的仲間たち	00:17.006	00:12.346	R			00:12.346	準優勝
3	RT92	RS-110	遠藤 隆記	極東技術結社	00:21.041	00:14.667	R			00:14.667	第三位
4	RT95	F2P	山下 浩平	京都大学/京大機械研究会OB	00:30.867	00:15.966	00:15.101			00:15.101	第四位ニューテクノロジー賞 特別賞
5	RT82	Ning3	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	00:34.628	00:17.424	00:16.657			00:16.657	第五位
6	RT90	Whitechip 8	落合 誠治	天竜技術集団	00:45.413	00:17.374	R			00:17.374	第六位
7	RT87	Slug_III	CHAO-WEI CHEN		00:28.477	00:18.542	00:18.149			00:18.149	
8	RT84	dandan	Shih-Lin, Chen	Lunghwa University of Science and Technology	00:28.343	00:19.063	R			00:19.063	
9	RT76	乱気流1.9	藤澤 彰宏		00:28.337	00:19.602	R			00:19.602	
10	RT35	夕ピ岡	富岡 勇真	埼玉県立狭山工業高等学校 電子機械科	00:22.404	00:20.689	00:20.760			00:20.689	ベストジュニア賞
11	RT36	夕ピ山	丸山 真	埼玉県立狭山工業高等学校 電子機械科	00:21.279	00:20.930	00:20.927			00:20.927	
12	RT83	Charlie	Tan Song Jun	Ngee Ann Polytechnic	00:21.257	R	00:21.302			00:21.257	
13	RT33	夕ピ谷	水谷 颯汰	埼玉県立狭山工業高等学校 電子機械科	00:22.949	00:21.548	00:21.676			00:21.548	
14	RT37	夕ピ高	小高 北斗	埼玉県立狭山工業高等学校 電子機械科	00:21.982	00:21.753	00:21.557			00:21.557	
15	RT79	FRAGILE019RT	河野 純也		00:21.833	R	R			00:21.833	
16	RT93	wisteria	井口 颯人	千葉工業大学 reRo	00:21.892	R	R			00:21.892	
17	RT57	VerdiRT18.1	平井 秀一	アニキと愉快的仲間たち/厚木ロボット研究会	R	00:25.200	00:22.526			00:22.526	
18	RT24	s1	細野 晋平	岐阜県立大垣工業高等学校 情報技術部	00:34.698	00:22.743	00:23.151			00:22.743	
19	RT34	夕ピ野 2世	中野 泰将	埼玉県立狭山工業高等学校 電子機械科	00:24.480	R	00:22.871			00:22.871	
20	RT91	美影2-P	中島 史敬		00:32.665	00:25.699	00:22.960			00:22.960	
21	RT30	ブツリバ	門野 広大	立命館大学ロボット技術研究会	00:29.872	00:23.168	R			00:23.168	
22	RT22	アイス	桐山 大司	岐阜県立大垣工業高等学校 情報技術部	00:32.692	00:28.607	00:23.640			00:23.640	
23	RT94	SERAPH	尾山 颯汰	立命館大学ロボット技術研究会	00:23.765	R				00:23.765	
24	RT32	夕ピ生二世	葛生 葵	埼玉県立狭山工業高等学校 電子機械科	R	00:24.672	T00:24.143			00:24.672	
25	RT54	NCC-Titan	新保 智大	新潟コンピュータ専門学校	R	R	00:25.035			00:25.035	
26	RT78	nkctracergf	長島 鮎汰	名古屋工学院専門学校	00:44.013	00:25.249	R			00:25.249	
27	RT09	ECA	石江 義規	千葉工業大学 reRo	R	00:29.586	00:25.606			00:25.606	

MM2019 ロボトレース競技 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3			記録	備考
28	RT40	黄金鯨	大橋 辰也	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:34.310	00:26.864	00:25.949			00:25.949	
29	RT85	Master3	李 有名	Lunghwa University of Science and Technology	00:26.471	R	R			00:26.471	
30	RT39	KZ-2(改)	畠山 和昭	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:32.565	00:28.306	00:26.596			00:26.596	
31	RT52	NCC-BLACK	菅 歩夢	新潟コンピュータ専門学校	R	R	00:27.588			00:27.588	
32	RT08	_BIRD	下鳥 晴己	千葉工業大学 reRo	00:27.712	R				00:27.712	
33	RT38	KZ-2	神田 一瑳	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:30.940	R	00:28.279			00:28.279	
34	RT86	Psyduck	Li-Chung, Lin	Lunghwa University of Science and Technology	00:28.878	R	R			00:28.878	
35	RT48	Re:arrow	松本 直紀	東京電子専門学校	R	00:28.923	R			00:28.923	
36	RT05	KNCT-RT1	葉山 清輝	熊本高専	00:41.567	00:29.243	R			00:29.243	
37	RT45	ICONIC	福永 大稀	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	00:32.475	00:30.855	00:29.365			00:29.365	
38	RT80	FujitoraBot	Alex Santos	OPRobots	R	00:29.955	R			00:29.955	
39	RT13	Threat Aircraft	齋藤 涼太	島根職業能力開発短期大学校	00:30.618	R	R			00:30.618	
40	RT14	Windstoss	玉田 知紘	島根職業能力開発短期大学校	00:34.885	00:32.297	00:30.631			00:30.631	
41	RT50	C-02	田中 洋輔	新潟コンピュータ専門学校	00:42.032	00:31.794	00:30.675			00:30.675	
42	RT26	冥王星	山本 一天	立命館大学ロボット技術研究会	00:31.481	00:31.317	R			00:31.317	
43	RT41	とんとんTV	森田 隆介	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	00:33.525	00:32.365	R			00:32.365	
44	RT12	ニュージェネレーション	平田 裕樹	島根職業能力開発短期大学校	00:39.392	R	00:33.389			00:33.389	
45	RT46	LT-01	大澤 佑市	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部	00:33.450	00:33.648	00:33.811			00:33.450	
46	RT88	忠誠兩號	CHEN, GUAN-WEI		00:45.824	R	00:34.092			00:34.092	
47	RT27	雷電B-01	LEE Sug Hyun	立命館大学ロボット技術研究会	00:34.567	R	T00:31.872			00:34.567	
48	RT74	Warlock	山田 真	福井大学 からくり工房I.Sys	00:35.354	R	R			00:35.354	
49	RT59	Rabbit 2	橋田 圭介		00:35.956	R	R			00:35.956	
50	RT20	R9	山岸 蓮弥	岐阜県立大垣工業高等学校 情報技術部	00:36.217	R	R			00:36.217	
51	RT23	BB-03	大橋 裕斗	岐阜県立大垣工業高等学校 情報技術部	R	00:36.283	R			00:36.283	
52	RT73	マーカ-は右も左も見ないです	長尾 晃一朗	福井大学 からくり工房I.Sys	00:37.451	R	00:38.229			00:37.451	特別賞
53	RT89	Hayataro1-1	豊永 拓人	天竜技術集団	00:40.796	R	R			00:40.796	
54	RT07	RUST2	佐藤 陽太	四街道民	00:54.591	00:43.855	T00:42.394			00:43.855	

MM2019 ロボトレース競技 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3			記録	備考
55	RT75	HM-2019	西崎 伸吾	厚木ロボット研究会	R	00:44.267	R			00:44.267	
56	RT21	疾風	小池 正基	岐阜県立大垣工業高等学校 情報技術部	00:45.237	R	R			00:45.237	
57	RT06	1F530	池上 伊吹	熊本高等専門学校	00:47.161	R	R			00:47.161	
58	RT25	IV号	佐々木 規人	立命館大学ロボット技術研究会	R	00:53.860	R			00:53.860	
59	RT01	トレ三郎	小川 靖夫		00:54.893	R	R			00:54.893	
60	RT18	隼	富山 知志	明星大学情報学部川原研究室	00:56.667	00:58.495	T00:59.394			00:56.667	特別賞
61	RT29	RX-78	Heo Kun	立命館大学ロボット技術研究会	R	01:01.752	R			01:01.752	
62	RT47	Schwarz	黒澤 舞	東京電子専門学校	01:03.645	R	R			01:03.645	
63	RT28	ティーゲル	村田 智美	立命館大学ロボット技術研究会	01:04.962	R	R			01:04.962	
64	RT81	Jehu 4	David Otten	Massachusetts Institute of Technology	01:27.205					01:27.205	特別賞
65	RT71	Cyndarquil	関谷 奈歩	福井大学 からくり工房I.Sys	01:35.467	R	R			01:35.467	
	RT02	Apollo	牛窪 尚貴	東京工芸大学からくり工房	R	R	R			R	
	RT03	ロボネコペース	千葉 一輝	東京工芸大学からくり工房	R	R	R			R	
	RT04	走るトレーサンダー	浜野 修多	東京工芸大学からくり工房	R	R	R			R	
	RT11	ウッズ	北澤 圭悟	長野県工科短期大学校情報技術科	R					R	
	RT15	ねずみ花火1号	大塚 光惺		R	R	R			R	
	RT16	良く滑るMk3	奥田 汰樹	三沢中科学部OB	R	R				R	
	RT17	ぼてと	服部 統一朗	明星大学情報学部川原研究室	R	R	R			R	
	RT19	ペーパードライバーⅢ	渡邊 剛史	明星大学情報学部川原研究室	R	R				R	
	RT42	HR_1	橋本 凌佑	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	R	R	R			R	
	RT43	YK-1	安田 一樹	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	R	R	R			R	
	RT49	NCC011	谷内田 茂成	新潟コンピュータ専門学校	R	R	R			R	
	RT51	NEG-Arise	増田 龍備	新潟コンピュータ専門学校	R	R	R			R	
	RT53	NCC-WHITE	大野 大	新潟コンピュータ専門学校	R	R	R			R	
	RT58	錦蜂式	寺崎 清	アニキと愉快的仲間たち	R	R	R			R	
	RT60	GodSpeed	黒川 旭	極東技術結社 鎌倉支部	R	R	R			R	
	RT61	Pteromyini	前田 優	極東技術結社 湘南支部	R	R	R			R	

MM2019 ロボトレース競技 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3			記録	備考
	RT62	Jack-pot	野村 慎之介	天竜技術集団	R	R	R			R	
	RT63	MK-5	高柳 智	からくり工房A:Mac	R	R	R			R	
	RT64	RedSpecial	猪野 貴之	からくり工房A:Mac	R	R	R			R	
	RT66	ケロ号	金子 萌	福井大学 からくり工房I.Sys	R	R				R	
	RT67	昼夜逆転	中村 樹弥	福井大学 からくり工房I.Sys	R					R	
	RT68	F・R	澤崎 滉斗	福井大学 からくり工房I.Sys	R	R				R	
	RT69	イーグル	鷲見 直也	福井大学 からくり工房I.Sys	R					R	
	RT70	オピオン	岩崎 智哉	福井大学 からくり工房I.sys	R					R	
	RT72	飛車	田口 史也	福井大学 からくり工房I.Sys	R	R	R			R	
	RT77	Taruga01	黄 仁大		R	R				R	
	RT31	零式艦上戦闘機改六	渡邊 悠希	立命館大学ロボット技術研究会	R	R	T00:26.711			R	
	RT65	hamal	高村 紀之	福井大学 からくり工房I.Sys						R	
	RT10	スカイレイカー3型	いとう ひさし							棄権	
	RT44	ティラサウ	吉永 凌	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科						棄権	
	RT55	TypeS_ver4.0	関 柊哉	日本工業大学滝田研究室						棄権	
	RT56	Crystal Bowie	松本 修尚	電気通信大学ロボメカ工房OB						棄権	

※タイムの左側のTは、持ち時間切れ後にゴールしたため参考記録

マイクロマウス2019 シーズンポイントランキング

マイクロマウス競技 Micromouse 46名

順位	参加者	グループ名	対象ポイント	各地区大会獲得ポイント										全日本	
				金沢	関西	東日本	北陸信越	東北	学生	九州	中部	中部初級	東北フレ		
1	松井 祐樹	D-the-star	56			15						10	1		30
2	山下 浩平		38		6	10			10			6			12
3	宇都宮 正和	D-The-Star	37	10	4							3			20
4	小島 宏一		18								6	4			8
5	今井 康博	D-The-Star/Mice Busters	15	6		6							1		2
6	早川 大輝	電気通信大学ロボメカ工房	14			4	6		4	4	1				
7	小峰 直樹		12	4	3	1	2			3	1				2
8	瀬谷 勇太		11			1			6						4
9	須賀 裕文	D-The-Star	8	3		2					1				2
9	大貴 椋太郎	東京工業大学ロボット技術研究会Cheese	8	1	2	1	3		1	1	1				2
11	古川 大貴	D-The-Star/Mice Busters	7		1	3					1				2
11	鱒淵 祥司	アニキと愉快な仲間たち	7				4				1				2
13	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	6												6
13	徳永 弦久	極東技術結社	6		1	1				2					2
13	太田 智也	渋谷教育学園幕張中学校電気部	6			1			3						2
16	伊藤義宏	からくり工房A:Mac	5	1		1					1				2
16	高良 和樹	株式会社アールティ	5				1			1	1				2
18	井土 拓海	Blue Cheese	4	2		1					1				
19	加藤 雄資		3								2				1
19	山口 亨一		3	1		1									1
19	高橋良太	D-The-Star	3	1	1	1	1			1	1	1			
19	田所 祐一	Ne(ΦωΦ)Co / Cheese	3			1					1				1
19	原嶋 広和	SRDC Next	3			1					1				1
19	前田 賢太郎	アールティマウス部	3	1		1				1					
19	松岡 璃玖	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	3			1			1						1
19	大野 孝太	東京理科大学 Mice	3						2						1
19	青木 翔雷	株式会社アールティ	3							1	1				1
19	佐藤 翔	法政大学電気研究会	3			1	1		1						
29	いとう ひさし		2							1					1
29	渡邊 優介	Mice OB / エレラボ	2								1				1
29	菅原 昌弥	ロボコンやっぺし	2				1								1
29	西崎 伸吾	厚木ロボット研究会	2	1											1
29	内藤 龍星	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	2			1			1						
29	森 直将	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	2						1						1
29	五十嵐 千尋	新潟コンピュータ専門学校	2				1								1
29	仲田 尚貴	東京工芸大学からくり工房	2						1						1
29	林 宗太郎	東京工芸大学からくり工房	2						1						1
29	高尾 圭祐	東京理科大学 Mice	2						1						1
29	田南 吉章	東洋大学	2						1						1
29	古池 晃樹	電気通信大学ロボメカ工房	2			1									1
41	山村 道久	INFOGRAM-R	1							1					
41	船田 健悟	Mice OB/R4t5	1							1					
41	中瀬 優	Mice OB/吸引絶許会	1								1				
41	大嶽 結衣	MiceBusters / Ne(ΦωΦ)Co	1		1										
41	中山 陽平	東京工芸大学からくり工房	1						1						
41	内田 雄太郎	電通大ロボメカ工房OB	1			1									

クラシックマウス競技 Classic-mouse 93名

順位	参加者	グループ名	対象ポイント	各地区大会獲得ポイント										全日本		
				金沢	関西	東日本	北陸信越	東北	学生	九州	中部	中部初級	東北フレ			
1	浅川 英慶	福井大学 からくり工房I.Sys	46	3	3	6				4	6					30
1	宇都宮 正和	D-The-Star	46	6	10							10				20
3	早川 大輝	電気通信大学ロボメカ工房	40		1	15	6			15	4	1				4
4	瀬谷 勇太		28			10				10						8
5	平松 直人	HypeR's/Mice Busters	21			4	4					1				12
6	荒井 優輝	からくり工房A:Mac	16	4	4	1						6				2
7	船田 健悟	Mice OB/R4t5	9		6						3					
7	南雲 幹央	名古屋工学院専門学校	9							6		3				
9	中島 史敬		7									4	1			2
9	青木 政武	アールティマウス部	7	1		1	3									2
9	佐藤 翔	法政大学電気研究会	7	1		2	2			1						2
12	Cai, Xin-Han		6													6
12	成田 諒	東京理科大学 Mice	6			3				1						2
12	岩本 大	株式会社アールティ	6		1	1	1				2	1	1			2
12	大熊 鼓太郎	芝浦工業大SRDC	6			1				3						2
16	山口 亨一		5	2		1										2
16	原田 崇弘	名古屋工学院専門学校	5									2	1			2
16	石川 真也	株式会社アールティ	5			1	1				1	1				2
19	井出 敦士	名古屋工学院専門学校	4									1	1			2
19	星野 匠海	名城大学マイクロマウスゼミ	4							1			1			2
19	長崎 悠歩	早稲田大学 WMMC	4			1				1						2
19	標 祥太郎	早稲田大学WMMC	4							1		1				2
19	畑中 淳	早稲田大学WMMC	4							2						2
19	仲田 尚貴	東京工芸大学からくり工房	4	1						1						2
19	窪田 光	東京理科大学 Mice	4			1				1						2
19	長澤 俊典	法政大学電気研究会	4			1				1						2
19	加藤 圭哉	芝浦工業大学SRDC	4			1				1						2
19	小島 奈菜	芝浦工業大学SRDC	4			1				1						2
29	小川 靖夫		3	1		1	1					1				
29	藤村 悠		3			1										2
29	赤尾 健太		3		1											2
29	今井 康博	D-The-Star/Mice Busters	3									1				2
29	寺坂 真子	DTSインサイト	3									1				2
29	中島谷 侑己	国際高専ハンズオン部	3	1												2
29	長澤 雄太	大阪電気通信大学 自由工房	3		1											2
29	合田 直史	大阪電気通信大学 自由工房	3		1											2
29	中上 琢人	大阪電気通信大学自由工房	3										1			2
29	森川 祐匡	大阪電気通信大学自由工房	3		1											2
29	武田 聖矢	大阪電気通信大学自由工房	3										1			2
29	イヘちゃん	日本電子専門学校電子応用工学科	3							1						2
29	佐藤 優太	日本電子専門学校電子応用工学科	3							1						2
29	今西 優登	早稲田大学 WMMC	3			1										2
29	荒川 航輝	早稲田大学WMMC	3							1						2
29	近藤 歩	早稲田大学WMMC	3							1						2
29	宮崎 淳	東京工芸大学からくり工房	3							1						2
29	山内 理徳	東京工芸大学からくり工房	3							1						2
29	武田 祐一	東京工芸大学からくり工房	3							1						2
29	畑中 大典	東京工芸大学からくり工房	3							1						2
29	安江 達也	株式会社アールティ	3			1	1				1		1			
29	葉山 清輝	熊本高専	3								1					2
29	佐藤 知洋	電気通信大学ロボメカ工房	3							1						2
29	渡部 聡	電気通信大学ロボメカ工房OB	3									1				2
53	Khiew Tzong Yong		2													2
53	いとう ひさし		2		1						1					
53	李 有名	Lunghwa University of Science and Technology	2													2
53	Bayarsaikhan	MONGOLIA UNIVERSITY OF SCIENCE AND TECHNOLOGY	2													2
53	Ulzibadrakh	Mongolian University of Science and Technology	2													2
53	Harjit Singh, Pierre Hollis	Team Zeetah	2													2
53	Liu Tao, Yang Ming, Wang Chao, Liu Yingshu	Tianjin University	2													2
53	Zhao Yao, Liu He, Liu Yingshu	Tianjin University	2													2
53	Zhao Yao, Liu He, Wang Lei, Liu Yingshu	Tianjin University	2													2
53	こうへい	国際高専	2	1								1				
53	二坂 匠	早稲田大学WMMC	2			1				1						
53	城尾 将史	株式会社アールティ	2			1								1		
53	中田 京慶	株式会社ステップワン	2		2											
66	久宗 卓矢		1	1												
66	安田 洋亮		1												1	

81	長崎 悠歩	早稲田大学 WMMC	1						1				
81	服部 統一朗	明星大学情報学部川原研究室	1						1				
81	渡邊 剛史	明星大学情報学部川原研究室	1							1			
81	千葉 一輝	東京工芸大学からくり工房	1						1				
81	浜野 修多	東京工芸大学からくり工房	1						1				
81	牛窪 尚貴	東京工芸大学からくり工房	1						1				
81	田南 吉章	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	1				1						
81	矢部 真也	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	1						1				
81	篠田 達也	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	1				1						
81	近藤 隆路	株式会社シンプルファイター	1			1							
81	黒川 旭	株式会社ロボテナ	1								1		
81	高村 紀之	福井大学 からくり工房I.Sys	1								1		
81	中村 樹弥	福井大学 からくり工房I.Sys	1	1									
81	大海 祐輔	福井大学 からくり工房I.Sys	1	1									
81	山星 遼馬	福井大学 からくり工房I.Sys	1	1									
81	岩崎 智哉	福井大学 からくり工房I.sys	1	1									
81	澤崎 滉斗	福井大学 からくり工房I.Sys	1	1									
81	田口 史也	福井大学 からくり工房I.Sys	1									1	
81	福井 颯太	福井大学 からくり工房I.Sys	1	1									
81	金子 萌	福井大学 からくり工房I.Sys	1	1									
81	鷲見 直也	福井大学 からくり工房I.Sys	1	1									
81	奥田 将登	立命館大学ロボット技術研究会	1			1							
81	北澤 圭悟	長野県工科短期大学校情報技術科	1									1	
81	松本 修尚	電気通信大学ロボメカ工房OB	1						1				
81	出口 周陽	高専ハカセ塾	1							1			
81	坂田 晃士朗	高専ハカセ塾	1							1			

対象の地区大会の種目で上位になると、出走台数に応じたポイントを取得できます(完走すれば必ず1ポイント取得できます)。
 マイクロマウス競技、クラシックマウス競技、ロボットレース競技(2018年より)が対象です。競技ごとにポイント集計します。
 2018年より、全日本大会は出場する競技で開催年の地区大会や認定大会完走(1ポイント以上取得)実績がないと申込みできません。
 ポイントは、マシンに付加されるのではなく出場者(操作者)に付加されます。参加者は全ての大会で出場者名を統一して登録してください。
 ※ポイントランキングに掲載されている参加者の名前でない、全日本大会の登録はできません。ポイント獲得時のIDでない登録できません。
 1つの競技に複数台エントリーした場合は、その中で最もポイントが高いものを加算対象にします。
 ポイントの加算は3地区大会までです。4地区大会以上で完走した場合は、ポイントの高い3地区大会のポイントを加算対象にします。
 初級者大会やフレッシュマンクラスなどの認定大会は、完走で一律1ポイント取得です。順位による加算はありません。
 各競技ごとに、3地区大会までのポイントと全日本大会のポイントの合計を年間獲得ポイントとし、年間ランキングします。

地区大会ポイント付与表
 マイクロマウス競技

順位	出走台数			
	1~4	5~14	15~29	30~
1	4	6	10	15
2	3	4	6	10
3	2	3	4	6
4	1	2	3	4
5		1	2	3
6		1	1	2
7		1	1	1
:	:	:	:	:
:	:	:	:	:
リタイア	0	0	0	0

クラシックマウス競技・ロボットレース競技

順位	出走台数			
	1~9	10~24	25~49	50~
1	4	6	10	15
2	3	4	6	10
3	2	3	4	6
4	1	2	3	4
5	1	1	2	3
6	1	1	1	2
7	1	1	1	1
:	:	:	:	:
:	:	:	:	:
リタイア	0	0	0	0

全日本大会
 各競技ポイント付与表

順位	ポイント
1	30
2	20
3	12
4	8
5	6
6	4
7	2
:	:
:	:
リタイア	0

完走すれば1ポイント取得できます。

※初級者大会やフレッシュマンクラスなどの認定大会は、順位に関係なく完走で1ポイント取得です。上記の表は適用されません。

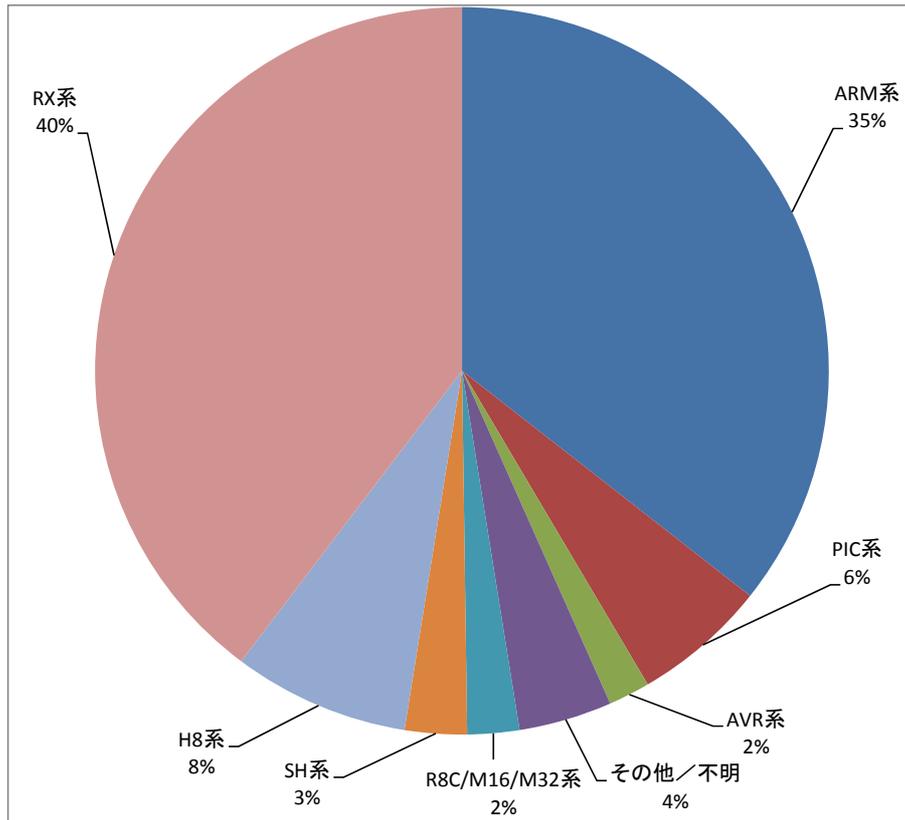
※マイクروマウス競技セミファイナルは順位に関係なく完走で1ポイント

参加ロボット

テクニカルデータ

●ロボットの主な仕様の集計

使用 CPU



走行に使用するモータ	台数	内訳			
		MM	MS	CM	RT
DC モータ	169	22	14	42	91
ステッピングモータ	45	0	9	35	1
その他、未回答	5	0	0	0	5

使用しているバッテリー

Lipo	LiFe	その他/不明
202	1	17

使用しているセンサ（複数回答） [台]

赤外線	可視光	ジャイロ	エンコーダ	CCD
180	31	112	112	1

ロボットの操舵機構 [台]

左右 2 輪	左右 4 輪	左右 6 輪	ステアリング式	ファン
117	90	1	4	1

ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
MM01	猿武改 (baku 2 kai) 伊藤 義宏 からくり工房A:Mac	メカ:2週間 /オリジナル設計機体 電気:1週間 /オリジナルプリント基板 ソフト:1週間	STmicroSTM32F411 100[MHz] / 256[kB] / 128[kB] /	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 70[mAh] / hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / mk06-4.5 DRV8836 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / LTR-4206E/OS15FU3A11C / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 // エンコーダ:2 [個] / AS5048 / 磁気式 /	4輪 直径12.5mm 幅3.5mm 補助輪なし	55x38x12.5[mm] 12.5[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	STM32CubeIDE 機械CAD: Fusion360 基板CAD: KiCAD	足立法
MM02	タンサンマウス (Tansan Mouse) 高良 和樹 株式会社アールティ	メカ:1か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:2か月	STmicroSTM32F732RET6 216[MHz] / 512[kB] / 256[kB] /	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 150[mAh] / 不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MK06-4.5 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / OP265AD LTR4206 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / Invensense、ICM-20648 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / MagAlpha、MA702 / 磁気式 /	4輪 直径13mm 幅4mm 補助輪なし	60x40x15[mm] 22[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	SW4STM32 KiCad	足立法
MM03	まえけんマウス (Maeken Mouse) 前田 賢太郎 アールティマウス部	メカ:1年 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1年 /キット、その他 ソフト:1年	RenesasR5F5631MDDDFM 96[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 150[mAh] / SureHobby CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MK06-4.5 DRV8838 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / LBR-127 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ICM-20648 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / MA700 / 磁気式 /	2輪 直径13mm 幅3mm 補助輪なし	57.5x40x22[mm] 20[g] 左右(2輪)速度差方式 2[m/s]/ 5 [m/s/s]/ 0.5[m/s]	RENESAS開発ソフト KiCAD	足立法
MM04	kuwaganon (kuwaganon) 高橋 良太 D-The-Star	メカ:3か月 /オリジナル設計機体 電気:3か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:3か月	RenesasRX71M 96[MHz] / 2[MB] / 512[kB] / 64[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 80[mAh] / hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / DCX10 TC78H653FTG その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / LTR-4206E and OS15FU3A11C / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ICM20602 // エンコーダ:2 [個] / レニショー RMO8 / 磁気式 /	4輪 直径16mm 幅2.6mm 補助輪なし	64x38x16[mm] 24[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	RENESAS開発ソフト	足立法
MM05	班渠 (Hankyo) 佐藤 翔 法政大学電気研究会	メカ:10か月 /オリジナル設計機体 電気:9か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:3か月	RenesasRX631 96[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 75[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Mk06-4.5 吸引用 DCモータ 1 [個] / M412PA その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / OS15FU3A11C LTR-4206E / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ICM20602 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / MA700 / 磁気式 /	4輪 直径13mm 幅4.5mm 補助輪なし	55x37.5x25[mm] 20[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	RENESAS開発ソフト Fusion360, KiCad	足立法
MM06	栗しぐれ (Kurishigure) 太田 智也 渋谷教育学園幕張中学校電気部	メカ:1ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:1ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:5ヶ月	RenesasR5F5631PDDDFL 96[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 50[mAh] / Indoor Airplane CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MK06-4.5(Didel) DRV8836DSSSR(Texas Instruments) その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / OS15FU3A11C + LTR-4206E / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-6500 (Invensense) / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / MES-6-125PST16C (MTL) / 光学式 /	4輪 直径12.6mm 幅3.8mm 補助輪なし	52x37x15[mm] 11.6[g] 左右(4輪)速度差方式 3.5[m/s]/ 13 [m/s/s]/ 0.98[m/s]	RENESAS開発ソフト Fusion360, KiCad	足立法
MM07	Inou (Inou) 井土 拓海 Blue Cheese	メカ:3ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:3ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:1年	STmicroSTM32F413CG 100[MHz] / 1.5[MB] / 320[kB] /	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 50[mAh] / 不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber 0615003S その他1無しその他2無し	赤外線センサ:5 [個] / ST VL6180X, SFH229FA, OS15FU3A11C / 距離センサ (反射光量をAD変換) デジタル値出力距離センサ / ジャイロセンサ:1 [個] / ICM-20602 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / Faulhaber PA2-50 / 光学式 /	2輪 直径14mm 幅35mm 補助輪なし	60x35x15[mm] 15[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	GCC Fusion360, KiCad	足立法
MM08	spangle (spangle) 徳永 弦久 極東技術結社	メカ:2 /オリジナル設計機体 電気:2 /オリジナルプリント基板 ソフト:3	RenesasRX631 96[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 70[mAh] / 不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MK06-4.5 DRV8836 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:2 [個] / LTE-209 + LTR-4206E / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / L Y3200ALH / A/D変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / 7S-200-2MC-50-00E / 光学式 /	2輪 直径12mm 幅3.5mm 補助輪なし	58.5x38.5x15.5[mm] 13.3[g] 左右(2輪)速度差方式 2.5[m/s]/ [m/s/s]/ 0.5[m/s]	RENESAS開発ソフト jvw,PCBE	足立法

ゼッケン	ロボット／参加者／所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪／補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
MM09	ぷーちん号ぶち2LDK (Puchin Go Petit 2LDK) 鱒淵 祥司 アニキと愉快的仲間たち	メカ:4か月 / オリジナル設計機体 電気:2か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:6か月	STmicroSTM32F413CGU6 64[MHz] / 1[MB] / 320[kB] /	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 28[mAh] / 不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / DIDE DRV8836 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / OPV322 & SD2420 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / 4つのセンサを1つのオペアンプで増幅している。 ジャイロセンサ:1 [個] / ICM-20601 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / TSV630 / 光学式 / アナログ値を読む自作の光学式エンコーダ。 A相しかない。 その他:1 [個] / タッチセンサ / 入力インターフェース用	2輪 直径13.7mm 幅2mm 補助輪なし	60x20x13.7[mm] 3.7[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	GCC SakraCad, KiCad	足立法
MM10	Sylphy Delta (Sylphy Delta) 古川 大貴 D-The-Star/Mice Busters	メカ:2週間 / オリジナル設計機体 電気:2週間 / オリジナルプリント基板 ソフト:3ヶ月	STmicroSTM32F413 40[MHz] / 1.536[MB] / 320[kB] /	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 70[mAh] / 不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MK06-4.7 TC78H653FTG 吸引 DCモータ 1 [個] / 不明 その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / LTR-4206 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5050A / 磁気式 /	4輪 直径13mm 幅3.5mm 補助輪なし	55x38x18[mm] 14[g] 左右(4輪)速度差方式 0[m/s] / 0 [m/s/s] / 0[m/s]	TrueStudio KiCAD Fusion360	足立法
MM11	KERISE v4 (KERISE v4) 大貫 棕太郎 東京工業大学ロボット技術研究会Cheese	メカ:1年 / オリジナル設計機体 電気:1年 / オリジナルプリント基板 ソフト:2年	Espressif SystemsESP32-PICO-D4 240[MHz] / 2[MB] / 520[kB] / 2[MB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 100[mAh] / 不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 DRV8835 吸引 DCモータ 1 [個] / 不明 その他2無し	赤外線センサ:5 [個] / SFH4045N, SFH3015FA, VL6180X / 距離センサ (反射光量をAD変換) デジタル値出力距離センサ / ジャイロセンサ:2 [個] / ICM-20602 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5048A / 磁気式 /	4輪 直径13mm 幅3.5mm 補助輪なし	43x33x22[mm] 12.97[g] 左右(4輪)速度差方式 1.2[m/s] / 6 [m/s/s] / 0.6[m/s]	GCC KiCad, Fusion360	直進優先の足立法
MM12	ARROWHEAD (ARROWHEAD) 須賀 裕文 D-The-Star	メカ:1.5か月 / オリジナル設計機体 電気:1.5か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:3か月	Renesas631 48[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 80[mAh] / 不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MK06 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / LTR4206 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-9250 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AK7452 / 磁気式 /	2輪 直径13.5mm 幅2mm 補助輪なし	51.5x37x13.5[mm] 12[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト	足立法
MM13	es (es) 瀬谷 勇太 芝浦工業大学	メカ:1ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:1ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:6ヶ月	STmicroSTM32F411CEU6 96[MHz] / 128[kB] / 512[kB] /	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 70[mAh] / 不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MK06-4.5 DRV8835(TI) 吸引用 DCモータ 1 [個] / 412(メーカ不明) その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / LTR-4206E+0S15FU3A11C / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS 5047P / 磁気式 /	4輪 直径13.8mm 幅3.8mm 補助輪なし	60x38x30[mm] 17.5[g] 左右(4輪)速度差方式 3.0[m/s] / 10 [m/s/s] / 0.6[m/s]	GCC FUSION360, KiCAD, AR.CAD	足立法
MM14	Excel:mini-4 FALSE Khiew Tzong Yong	メカ:1 month / オリジナル設計機体 電気:1 month / オリジナルプリント基板 ソフト:1 month	STmicroSTM32F411 84[MHz] / 512[kB] / 128[kB] /	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 100[mAh] / HobbyKing CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / Didel TI その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / Vishay/TEFT4300 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / 940nm, 30deg ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5040 / 磁気式 / diametric magnet	6輪 直径12.5mm 幅3.5mm 補助輪なし	56x36x12.5[mm] 18[g] 左右(4輪)速度差方式 4[m/s] / 12 [m/s/s] / 0.6[m/s]	Keil Autocad, solidworks, eagle	Floodfill
MM15	Ning6 FALSE Ng Beng Kiat Ngee Ann Polytechnic	メカ:2 months / オリジナル設計機体 電気:2 months / オリジナルプリント基板 ソフト:3 months	STmicrostm32f4 64[MHz] / 512[kB] / 128[kB] /	LiPo / 1 [セルor本] / 3.8[V] / 70[mAh] / ?? CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Chaoli DRV8836 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / TSUS4300 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / デジタル値出力型 /	4輪 直径13mm 幅3mm 補助輪なし	65x40x13[mm] 12[g] 左右(4輪)速度差方式 4[m/s] / 12 [m/s/s] / 0.8[m/s]	Eclipse	Flood
MM16	こじまうす12 (KOJIMOUSE12) 小島 宏一	メカ:1ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:1ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:3年	STmicroSTM32F411CEU 32[MHz] / 512[kB] / 128[kB] /	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 50[mAh] / FULLRIVER CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 DRV8836 (Texas Instruments) その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / OSRAM, SFH229FA / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / INVENSENSE, ICM-20602 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / 自作 / 光学式 / フォトリフレクタと自作反射板, AD変換して2値化処理 その他:1 [個] / INVENSENSE, ICM-20602 / ジャイロセンサと同一パッケージ	2輪 直径12.5mm 幅2mm 補助輪なし	68x38x12.5[mm] 5.6[g] 左右(2輪)速度差方式 4[m/s] / 12 [m/s/s] / 1[m/s]	GCC LibreCAD, KiCAD	求心法をベースとして足立法の考え方を取り入れた方法

ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
MM17	ロング18号機 (Long18) 小峰 直樹	メカ:約6か月 /オリジナル設計機体 電気:約6か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:従来の蓄積+1か月	RenesasRX71M 240[MHz] / 2[MB] / 552[kB] / 64[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 70[mAh] / Indoor Airplane World CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MK06-4.5 DRV8835 (TI) その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / OS15FU3A11C+SFH309 FA-4/5 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / STMicroelectronics LSM6DS3 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AMS AS5047P / 磁気式 /	2輪 直径13.5mm 幅3.5mm 補助輪なし	42x37x13.5[mm] 14[g] 左右(2輪)速度差方式 3[m/s] / 6 [m/s/s] / 0.54[m/s]	RENESAS開発ソフト EAGLE, Fusion360	足立法
MM18	しゅべるま〜じゅにあ ぶいっ〜 (Syuberuma Junior v2) 今井 康博 D-The-Star/Mice Busters	メカ:4か月 /オリジナル設計機体 電気:2か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:6か月	RenesasRX631 96[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 4.2[V] / 80[mAh] / ノーブランド CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / mk06 DRV8835 吸引 DCモータ 1 [個] / ノーブランド CPU関係と共用 その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / LTR4206E / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5147P / 磁気式 /	4輪 直径12mm 幅3mm 補助輪なし	52x38x15[mm] 15[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト Fusion360, Kicad, 鍋CAD	足立法
MM19	Xirant (Xirant) 早川 大輝 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:3日 /オリジナル設計機体 電気:3日 /オリジナルプリント基板 ソフト:半年	RenesasR5F5631PCDFM 100[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 70[mAh] / Indoor Airplane CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MK06-4.5 DRV8836 吸引 DCモータ 1 [個] / M412PA その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / LTR-4206E / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:1 [個] / MA700 / 磁気式 /	4輪 直径12.5mm 幅3mm 補助輪なし	55x38x22[mm] 14[g] 左右(2輪)速度差方式 2[m/s] / 15 [m/s/s] / 0.8[m/s]	RENESAS開発ソフト Design Spark Mechanical, Eagle	足立法
MM20	赤い彗星2 (RedComet2) 宇都宮 正和 D-The-Star	メカ:4日 /オリジナル設計機体 電気:1週間 /オリジナルプリント基板 ソフト:2か月	RenesasR5F5631MCDFL 100[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 100[mAh] / 不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 DRV8835 吸引 DCモータ 1 [個] / 不明 CPU関係と共用 その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / LTR4206 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / TDK:MPU6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / a. m. s :AS5055A / 磁気式 /	4輪 直径13.2mm 幅3.5mm 補助輪なし	59x38x28[mm] 15.2[g] 左右(4輪)速度差方式 ?[m/s] / ? [m/s/s] / ?[m/s]	RENESAS開発ソフト 機械: Fusion360 基板: Quadcept	足立法
MM21	Fusion (Fusion) 山下 浩平 京都大学/京大機械研究会 OB	メカ:2週間 /オリジナル設計機体 電気:2週間 /オリジナルプリント基板 ソフト:2ヶ月	STmicroSTM32F413CH 84[MHz] / 1.5[MB] / 320[kB] /	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 80[mAh] / ジェーフォース CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 小型ク アッドコプター用 DRV8835 吸引 DCモータ 1 [個] / M412PA その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / OS15FU3A11C & LTR-4206E / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5050A / 磁気式 /	2輪 直径12mm 幅3.5mm 補助輪なし	63x38x23[mm] 15[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	GCC Fusion 360, kicad	足立法
MM22	Fantom2nd (Fantom2nd) 松井 祐樹 D-the-star	メカ:3か月 /オリジナル設計機体 電気:1か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:3年	STmicroSTM32F411CEU6 40[MHz] / 512[kB] / 128[kB] /	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 80[mAh] / GForce CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Cheerson DRV8836 吸引 DCモータ 1 [個] / M412PA その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / OPtec&LITEON / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5050 / 磁気式 /	4輪 直径12.5mm 幅3.5mm 補助輪なし	52x38x20[mm] 11.8[g] 左右(4輪)速度差方式 5[m/s] / 17 [m/s/s] / 1.5[m/s]	GCC Fusion360&Kicad	足立法

ゼッケン	ロボット／参加者／所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪／補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
MS01	Hornet mini v1 (Hornet mini v1) 仲田 尚貴 東京工芸大学からくり工房	メカ:4ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:4ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:4ヶ月	RenesasRX62T 100[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 75[mAh] / 不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MK06-4.5 DRV8836 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:5 [個] / O S I 5 F U 3 A 1 1 C / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / MA700 / 磁気式 /	4輪 直径12.5mm 幅3.5mm 補助輪なし	54x38x12.5[mm] 12[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト Quadcept、fusion360	足立法
MS02	ユッキー (yuckie) 中山 陽平 東京工芸大学からくり工房	メカ:2か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2か月 /ユニバーサル基板 ソフト:1か月半	Renesas3694F 20[MHz] / 32[kB] / 2[kB] /	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 360[mAh] / Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / PKP213U05A DIC4311 その他1無しその他2無し	可視光センサ:3 [個] / HLMP-EG08-WZ000 /	2輪 直径15mm 幅8mm 補助輪なし	97x90x90[mm] 260[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	GCC	足立法
MS03	そ (so) 林 宗太郎 東京工芸大学からくり工房	メカ:2ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:3ヶ月	Renesas3694F 20[MHz] / 32[kB] / 2[kB] /	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 360[mAh] / Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / PKP213U05A EIC4311 その他1無しその他2無し	可視光センサ:3 [個] / WZ000 / /	2輪 直径15mm 幅8mm 補助輪なし	97x65x90[mm] 260[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	GCC	足立法
MS04	GRS (GRS) 五十嵐 千尋 新潟コンピュータ専門学校	メカ:1年 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1年 /キット、その他 ソフト:1年	RenesasRX62T 12[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 256[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 120[mAh] / ハイペリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / マクソン その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / 東芝 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / STマイクロ / AD変換して取込む /	4輪 直径14mm 幅4mm 補助輪なし	70x52x40[mm] 120[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト	求心法
MS05	ST19 (ST19) 山口 亨一 埼玉県立新座総合技術高等学校	メカ:1か月 /オリジナル設計機体 電気:1か月 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:10か月(3年)	RenesasRX220 32[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 360[mAh] / Kypom CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ PKP242D23A2 TI DRV8825 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / OSRAM SFH313+SFH4550 / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径48mm 幅5mm 補助輪なし	98x58x85[mm] 352[g] 左右(2輪)速度差方式 1.5[m/s] / 2.0 [m/s/s] / 0.25[m/s]	RENESAS開発ソフト 鍋CA D. Fusion360 、卓上CNC、FlatCAM	足立法
MS06	Wind (Wind) 森 直将 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	メカ:5か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:5か月 /ユニバーサル基板 ソフト:5か月	RenesasRX220 20[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 240[mAh] / Hiperion CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / PKP213D05A 東芝 TB6608 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:3 [個] / OSRAM SFH313FA / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径25mm 幅5mm 補助輪なし	85x65x72[mm] 218.8[g] 左右(2輪)速度差方式 1.0[m/s] / 1.5 [m/s/s] / 0.2[m/s]	RENESAS開発ソフト AutoCAD	足立法
MS07	RM2019 (RM2019) 松岡 璃玖 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	メカ:1ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月半 /ユニバーサル基板 ソフト:1ヶ月	RenesasRX220 20[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 240[mAh] / HYPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ PKP213D05A 東芝 TB6608 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:3 [個] / OSRAM SFH313FA / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径25.4mm 幅5.0mm 補助輪なし	85.0x58.0x78.0[mm] 211.1[g] 左右(2輪)速度差方式 1.0[m/s] / 1.5 [m/s/s] / 0.2[m/s]	RENESAS開発ソフト Auto CAD	足立法
MS08	パインアームズ (pine arms) 内藤 龍星 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	メカ:5か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:5か月 /ユニバーサル基板 ソフト:5か月	RenesasRX220 20[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11[V] / 240[mAh] / HYPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Oriental motor、PKP213D05A 東芝 TB6608 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:3 [個] / OSRAM、SFH313FA / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径25.9mm 幅5mm 補助輪なし	85x58x77[mm] 222[g] 左右(2輪)速度差方式 100[m/s] / 150 [m/s/s] / 150[m/s]	RENESAS開発ソフト autocad	足立法
MS09	最短決めたい(;) (saitankimetai) 田南 吉章 東洋大学	メカ:1日 /オリジナル設計機体 電気:1ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:4ヶ月	RenesasRX631 96[MHz] / 2.048[MB] / 256[kB] / 2.048[MB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 120[mAh] / 京商 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / mk06-4.5 TB6612 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / LTR4206E / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6050 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / マイクロテックラボラトリー、MES-6-125PST16C / 光学式 /	2輪 直径13mm 幅5mm 補助輪なし	40x40x20[mm] 18[g] 左右(2輪)速度差方式 0.3[m/s] / 2 [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト Fusion360、Eagle	足立法

ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
MS10	Lotus (Lotus) 船田 健悟 Mice OB / R4t5	メカ:4か月 / オリジナル設計機体 電気:4か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:3か月	STmicroSTM32F413CHU6 100[MHz] / 1.5[MB] / 320[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 70[mAh] / indoor air plane CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / CL-0614-10250-7 DRV8835 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / OS15FU3A11C<R-4206 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ICM-20689 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / MA700GQ-P / 磁気式 /	2輪 直径13mm 幅5mm 補助輪なし	70x40x13[mm] 15[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	GCC Fusion360, Eagle	最尤経路優先 足立法
MS11	E001 (E001) 渡邊 優介 Mice OB / エレラボ	メカ:4か月 / オリジナル設計機体 電気:3か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:5か月	RenesasRX631 100[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 2[GB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 240[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 0615 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / LTR-4206 / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径14mm 幅3mm 補助輪なし	68x44x27[mm] 42.1[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト fusion360, kicad	足立法
MS12	かめむし (Kamemushi) 中瀬 優 Mice OB / 吸引絶許会	メカ:1か月 / オリジナル設計機体 電気:1か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:1か月	STmicroSTM32L431KC 80[MHz] / 256[kB] / 64[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 15[mAh] / 不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Φ4中華モーター drv8838 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH4045N + APA3010P3BT-6X / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ICM-20600 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AK09970N-E / 磁気式 /	2輪 直径9mm 幅2mm 補助輪なし	23.2x18x9[mm] 3.4[g] 左右(2輪)速度差方式 1[m/s] / 8 [m/s/s] / 0.5[m/s]	STM32CubeIDE Eagle, Onshape	足立法
MS13	ion (ion) 大嶽 結衣 MiceBusters / Ne(Φ ω Φ)Co	メカ:3ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:3ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:3ヶ月	RenesasRX62T 100[MHz] / 256[kB] / 256[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 180[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / mk-06 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:6 [個] / 未定 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / なし ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6000 / / エンコーダ:2 [個] / 不明 / 磁気式 / なし	2輪 直径10mm 幅4mm 補助輪なし	50x40x55[mm] 20[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト	足立法
MS14	Vert (Vert) 田所 祐一 Ne(Φ ω Φ)Co / Cheese	メカ:2ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:1ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:延べ2ヶ月	STmicroSTM32F411CEU6 100[MHz] / 512[kB] / 128[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 70[mAh] / Fullriver CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 (7mm x 10mm) DRV8835 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:5 [個] / 自作 (VSMB2943SLX01, VEMD2023SLX01) / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:2 [個] / Invensense ICM-20602 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / MTL MES-6-500PC / 光学式 /	2輪 直径12.4mm 幅3mm 補助輪なし	38x24x54[mm] 12[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	GCC Onshape, KiCad	A* Search
MS15	TIGA (TIGA) 高尾 圭祐 東京理科大学 Mice	メカ:1ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:2ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:3ヶ月	STmicroSTM32F413CH 100[MHz] / 1.5[MB] / 320[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 100[mAh] / 不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / GB324 DRV8836 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / LTR-4206E / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ICM-20648 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5147P / 磁気式 /	2輪 直径12mm 幅3mm 補助輪なし	56x37x12[mm] 15.5[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	CubeIDE FUSION360, EAGLE	足立法
MS16	白狐 (Byakko) 大野 孝太 東京理科大学 Mice	メカ:3か月 / オリジナル設計機体 電気:3か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:3か月	STmicroSTM32F7RET6 216[MHz] / 512[kB] / 256[kB] / 128[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 100[mAh] / 不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MK06-4.5 DRV8835 吸引 DCモータ 1 [個] / 不明 その他2無し	赤外線センサ:5 [個] / AM2520PD1BT03 (受光側) + VSMY2850G (発光側) / 距離センサ (反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / MA700 / /	4輪 直径13mm 幅4mm 補助輪なし	55x39x20[mm] 16[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	GCC	足立法
MS17	はんしんよく(半身浴)U (hannshinyoku) いとう ひさし	メカ:三か月くらい / グループの標準設計機体 キット、その他 電気:二か月くらい / キット、その他 ソフト:二か月くらい	RenesasH8 3694F 20[MHz] / 32[kB] / 2[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 850[mAh] / VCANZ CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ PKP213U05A サンケン SLA7078 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:3 [個] / 東芝 TPS601 / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径23mm 幅5mm 補助輪なし	100x65x90[mm] 280[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	GDLソフト KiCad Fusion360	足立法
MS18	HM-2018改 (HM-2018KAI) 西崎 伸吾 厚木ロボット研究会	メカ:6ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:6ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:6ヶ月	RenesasRX111 32[MHz] / 128[kB] / 16[kB] / 2[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 320[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / 多摩川精機 TS3636N2 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / LBR-127HLD / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径40mm 幅5mm 補助輪なし	65x60x75[mm] 230[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト Fusion360, KiCad	足立法

ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
MS19	東北マウス倶 改 (Tohoku Mouse Sou Kai) 菅原 昌弥 ロボコンやっぺし	メカ:3か月 /オリジナル設計機体 電気:3か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:5年	RenesasR5F562T 96[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 320[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / KH39EM2-801 改 SLA7077MR その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH487 - SFH309FA / 距離センサ (反射光量をAD変換) / その他:1 [個] / LM35DZ / モーター温度を測定してトルク低下を検知	2輪 直径48mm 幅7mm 補助輪なし	80x50x80[mm] 340[g] 左右(2輪)速度差方式 1000[m/s] / 1500 [m/s/s] / 300[m/s]	RENESAS開発ソフト PCBE, PSch3V	足立法
MS20	Especial (especial) 青木 翔雷 株式会社アールティ	メカ:1ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:2ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:1ヶ月	TensilicaXtensa LX6 160[MHz] / 448[kB] / 520[kB] / 16[MB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 300[mAh] / DTP Battery CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MK06-4.5 - DIDELE DRV8838 - TEXAS INSTRUMENTS その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / LBR-127HLD - Letex Technology Corp. / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ICM-20648 - InvenSense / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / MA702 - MPS / 磁気式 /	2輪 直径12.2mm 幅3.8mm 補助輪なし	61x46x11[mm] 18[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	GCC Fusion360, KiCad	足立法
MS21	A Ω v2 (Alpha Omega v2) 古池 晃樹 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:1ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:1ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:半年	RenesasR5F5631PDDFL 96[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 70[mAh] / 不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MK06-4.5 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / LTR-4206E / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5047P / 磁気式 /	4輪 直径13mm 幅3.5mm 補助輪なし	50x38x15[mm] 16[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト Fusion 360, Eagle	足立法
MS22	白いハラシーマウス.ver3.00 (shiroi harshii mausu ver 3.0.0) 原嶋 広和 SRDC Next	メカ:2か月 /オリジナル設計機体 電気:4ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:2週間	STmicroSTM32F411CE 96[MHz] / 512[kB] / 128[kB] / 128[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 70[mAh] / 不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MK06-4.5 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / lite-on LTR4206E / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / LSM6DSL / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / mps MA702 / 磁気式 /	2輪 直径15mm 幅7mm 補助輪なし	50x38x10[mm] 20[g] 左右(2輪)速度差方式 0.3[m/s] / [m/s/s] / 0.3[m/s]	SW4STM32 eagle	足立法
MS23	Maneuver (Maneuver) 加藤 雄資	メカ:2ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:2週間 /オリジナルプリント基板 ソフト:5年	STmicroSTM32F1 64[MHz] / 64[kB] / 20[kB] / 64[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 80[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / rohм / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / LY3200ALH / A/D変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / MES-6-500PC / 光学式 /	2輪 直径14mm 幅3mm 補助輪なし	69x38x14[mm] 16.5[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	GCC	足立法

ゼッケン	ロボット／参加者／所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック／ROM／RAM／DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪／補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
CA01	Cheat Pi:Co (Cheat pi-ko) 青木 政武 アールティマウス部	メカ:2ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2ヶ月 / キット、その他 ソフト:2ヶ月	STmicroSTM32F446RC 180[MHz] / 256[kB] / 128[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / ? CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / SANYO SS2422-5041 Allegro A3982SLBTR-T その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / OptoSupply コーデンス / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / IMU9250 / デジタル値出力型 /	2輪 直径52mm 幅10mm 補助輪なし	120x74x80[mm] 600[g] 左右(2輪)速度差方式 2.3[m/s] / 3.5 [m/s/s] / 0.8[m/s]	STM32CubeIDE KiCAD	足立法
CA02	復活のJunkChimera (JunkChimera Revive) 川上 靖次 アールティマウス部	メカ:5年 / オリジナル設計機体 電気:5年 / キット、その他 ソフト:12年	RenesasRX-631 96[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 900[mAh] / VANT CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / PK223PA-C35 SLA7062M その他1無しその他2無し	可視光センサ:4 [個] / TPS601A / /	2輪 直径38mm 幅9mm 補助輪なし	120x90x62[mm] 400[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト Fusion360 KiCAD	求心法
CA03	frogDB (frogDB) 野村 弘行 株式会社アールティ	メカ:2か月 / オリジナル設計機体 電気:2か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:5か月	STmicroSTM32F405 168[MHz] / 1[MB] / 192[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 370[mAh] / TURNIGY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER1717 DRV8871 その他1無しその他2無し	可視光センサ:4 [個] / TEPT5600 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / 緑色 ジャイロセンサ:1 [個] / LSM6DS3 / デジタル値出力型 / その他:3 [個] / VL53L1X /	4輪 直径18mm 幅7mm 補助輪なし	10x67x25[mm] 132[g] 左右(4輪)速度差方式 1[m/s] / 0.5 [m/s/s] / 0.5[m/s]	Eclipse(SW45 TM32) KiCAD、Fusion360	足立法
CA04	ふあいなる・Pi:Co (Final Pi:Co) 安江 達也 株式会社アールティ	メカ:1日 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1日 / キット、その他 ソフト:1か月	RenesasR5F5631MDDFM 96[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / TURNIGY CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ミネベア SL7080 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / OS5RKA5111A / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし	130x70x70[mm] 520[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト KiCAD	足立法
CA05	Pi:Co TARO (Picotaro) 石川 真也 株式会社アールティ	メカ:0 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:0 / キット、その他 ソフト:0	RenesasR5F5631MDDFM 96[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / Turnigy CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ミネベアミツミ SLA7070MPRT その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / コーデンス、ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径48mm 幅7.5mm 補助輪なし	120x73x80[mm] 520[g] 左右(2輪)速度差方式 1.5[m/s] / 1.5 [m/s/s] / 0.3[m/s]	RENESAS開発ソフト	足立法
CA06	スーパーピーコ (Super Pi:CO) 岩本 大 株式会社アールティ	メカ:1 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1 / キット、その他 ソフト:5か月	RenesasRX631 96[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / TURNIGY CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ミネベア SL7070 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / OS5RKA5111A / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし	130x70x70[mm] 520[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト	足立法
CA07	探索ピコ (Searcher Pico) 星野 匠海 名城大学マイクロマウスゼミ	メカ:2か月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1か月 / キット、その他 ソフト:1か月	RenesasR5F5631MDDFM 96[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / TURNIGY CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ミネベアミツミ SLA7070MPRT その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / コーデンス、ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径48mm 幅7.5mm 補助輪なし	120x73x80[mm] 520[g] 左右(2輪)速度差方式 1[m/s] / 1.2 [m/s/s] / 0.3[m/s]	RENESAS開発ソフト	足立法
CA08	PiCoMARUインサイト (picomaruinsight) 寺坂 真子 DTSインサイト	メカ:5時間 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:15時間 / キット、その他 ソフト:2週間	Renesas631 96[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 3.3[V] / 1000[mAh] / Ω MATCHED CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ミネベア17PM-K777UN01CN その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / コーデンス ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径44mm 幅7.5mm 補助輪なし	120x73x80[mm] 520[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト	足立法
CA09	プーコ (pu:co) 藤村 悠	メカ:2日間 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2日間 / キット、その他 ソフト:4ヶ月	RenesasRX631 100[MHz] / / / /	LiPo / 3 [セルor本] / 12[V] / 1000[mAh] / 忘れた CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Picoそのまま その他1無しその他2無し	可視光センサ:4 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径44mm 幅5mm 補助輪なし	120x80x73[mm] 520[g] 左右(2輪)速度差方式 200[m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト	足立法

ゼッケン	ロボット／参加者／所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪／補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
CA10	電気ウサギ (denkiusagi) 長澤 雄太 大阪電気通信大学 自由工房	メカ:3ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月 / キット、その他 ソフト:15ヶ月	RenesasR5F5631MDDFM 96[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / Turnigy CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ミネバアミツミ SLA7070MPRT その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / コーデシ ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換)	2輪 直径48mm 幅7.5mm 補助輪なし	120x73x80[mm] 520[g] 左右(2輪)速度差方式 1[m/s]/ 1.5 [m/s/s]/ 0.3[m/s]	RENESAS開発ソフト	求心法
CA11	てくてくねずみ2 (tekutekumezumi tu-) 合田 直史 大阪電気通信大学 自由工房	メカ:2ヶ月ぐらい / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月ぐらい / プリント基板 ソフト:5ヶ月ぐらい	RenesasH8 3694F 20[MHz] / 32[kB] / 2[kB] /	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / 不明 CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ PKE243A-L サンケン SLA7078 その他1無しその他2無し	可視光センサ:3 [個] / コーデシ ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換)	2輪 直径52mm 幅7mm 補助輪なし	123x89x88[mm] 724[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	GDLソフト	足立法
CA12	仙人掌2 (sabotenn2) 武田 聖矢 大阪電気通信大学 自由工房	メカ:1か月ぐらい / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2か月ぐらい / プリント基板 ソフト:5か月ぐらい	RenesasH8 3696F 20[MHz] / 32[kB] / 2[kB] /	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 850[mAh] / OR VCANZ CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ PKE243A-L サンケン SLA7078 その他1無しその他2無し	可視光センサ:4 [個] / コーデシ ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換)	2輪 直径48mm 幅9mm 補助輪なし	120x90x95[mm] 710[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	GDLソフト	足立法
CA13	Regelbo (Regelbo) 中上 琢人 大阪電気通信大学 自由工房	メカ:1週間 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1週間 / プリント基板 ソフト:1週間	RenesasH8 3694F 20[MHz] / 32[kB] / 2[kB] /	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / 不明 CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ PKE243A-L サンケン SLA7078 その他1無しその他2無し	可視光センサ:3 [個] / コーデシ ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換)	2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし	125x89x75[mm] 700[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	GDLソフト	足立法
CA14	エズディア (ezudia) 森川 祐匡 大阪電気通信大学 自由工房	メカ:3週間 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3週間 / キット、その他 ソフト:3ヶ月	RenesasH8 3694F 20[MHz] / 32[kB] / 2[kB] /	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 850[mAh] / VCANZ CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ PKP213U05A サンケン SLA7078 その他1無しその他2無し	可視光センサ:3 [個] / コーデシ ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換)	2輪 直径24mm 幅5mm 補助輪なし	110x80x70[mm] 300[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	GDLソフト	足立法
CA15	NewMaus (NewMaus) 田中 凪 大阪電気通信大学 自由工房	メカ:3ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月 / プリント基板 ソフト:3ヶ月	RenesasH8 3694F 20[MHz] / 32[kB] / 2[kB] /	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / 不明 CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ PKP213U05A サンケン SLA7078 その他1無しその他2無し	可視光センサ:3 [個] / コーデシ ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換)	2輪 直径24mm 幅5mm 補助輪なし	110x80x70[mm] 300[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	GDLソフト	足立法
CA16	TYU 三部・改 (TYUU-Zaburou) 小川 靖夫	メカ:数週間 / オリジナル設計機体 電気:数週間 / オリジナルプリント基板 ソフト:数週間	RenesasH8/3048F-one 19.66[MHz] / 128[kB] / 512[kB] /	LiPo / 5 [セルor本] / 18.5[V] / 600[mAh] / ThunderPower CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / シナノケンシ 東日本支部標準 SLA7033M サンケン その他1無しその他2無し	可視光センサ:4 [個] / OptoSupply + スタンレー / 距離センサ (PSDなど反射光位置をAD変換) / 赤	2輪 直径51mm 幅5mm 補助輪なし	130x85x51[mm] 600[g] 左右(2輪)速度差方式 2.8[m/s]/ 2.8 [m/s/s]/ 1.2[m/s]	秋月開発ソフト RootProC AD .Protel	左手法 + 求心法
CA17	pita3 (pita3) 山本 壮太 からくり工房A:Mac	メカ:1ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月 / キット、その他 ソフト:1年	RenesasR5F5631MDDFM 48[MHz] / 256[kB] / 32[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 850[mAh] / BIGNUTS CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ミネバア その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / コーデシ ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換)	2輪 直径44mm 幅7.5mm 補助輪なし	120x73x65[mm] 500[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	RENESAS開発ソフト	足立法
CA18	KNCT-MM2DC改 (KNCT-MM2DCrev) 葉山 清輝 熊本高専	メカ:製作期間:1ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:製作期間:1ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:こつこつと10年目	RenesasSH2-7125 12[MHz] / 32[kB] / 8[kB] /	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 200[mAh] / SUNPU CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / ミニモータ 1717 吸引 DCモータ 1 [個] / 不明、ラジコン用小型ブラシモーター その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / 東芝製 型番不明 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ベストテック / ロジックADXRS610 / A/D変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / モータ内蔵 / 光学式	4輪 直径25mm 幅8mm 補助輪なし	100x71x23[mm] 110[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	RENESAS開発ソフト	足立法

ゼッケン	ロボット／参加者／所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪／補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
CA19	こうへい専用初心者用マウス2 (Micromouse for beginner 2) こうへい 国際高専	メカ:1週間 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1月 /プリント基板 ソフト:1年	RenesasRX220 32[MHz] /256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 350[mAh] / Kypom CPU関係と共用	ステッピングモータ2 [個] / オリエンタルモータ PKP213D05A A3982 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / コーデンス ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換)	2輪 直径24mm 幅8mm 補助輪なし	100x80x40[mm] 300[g] 左右(2輪)速度差方式 0.6[m/s] / 4 [m/s/s] / 0.4[m/s]	RENESAS開発ソフト イーグル	足立法
CA20	SSM (SSM) 中島谷 侑己 国際高専ハンズオン部	メカ:1ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月 /プリント基板 ソフト:2年間	RenesasRX220 20[MHz] /25[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 450[mAh] / HYPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ2 [個] / オリエンタルモータ その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換)	2輪 直径23mm 幅8mm 補助輪なし	100x80x45[mm] 155[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト	求心法と左手法の混合
CA21	MX7700z (MX7700z) 南保 慎一郎 国際高専ハンズオン部	メカ:1ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月 /プリント基板 ソフト:2年	RenesasRX220 20[MHz] /256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 450[mAh] / HYPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ2 [個] / オリエンタルモータ その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換)	2輪 直径23mm 幅8mm 補助輪なし	100x80x45[mm] 155[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト	左手法
CA22	THE ☆焼豚漢 (Zatyashumen) 宮崎 淳 東京工芸大学からくり工房	メカ:4ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:4ヶ月 /プリント基板 ソフト:4ヶ月	RenesasH8-3069F 25[MHz] /256[kB] / 16[kB]	LiPo / 6 [セルor本] / 22.2[V] / 800[mAh] / GS-YUASA CPU関係と共用	ステッピングモータ2 [個] / PKP243 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:5 [個] / 浜松ホトニクス、LT-101 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ラインセンサ (反射光量を2値化変換)	2輪 直径51mm 幅10mm 補助輪なし	100x190x64[mm] 550[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	GCC inventor, Eagle	足立法
CA23	ANGEL (enjeru) 服部 直紀 東京工芸大学からくり工房	メカ:4か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:4か月 /プリント基板 ソフト:4か月	Renesas3069F 25[MHz] /256[kB] / 16[kB]	LiPo / 6 [セルor本] / 22.2[V] / 800[mAh] / GS-YUASA CPU関係と共用	ステッピングモータ2 [個] / pkp243 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:5 [個] / 浜松フォトニクス LT-101 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ラインセンサ (反射光量を2値化変換)	2輪 直径51mm 幅10mm 補助輪なし	100x190x64[mm] 550[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	GCC inventor eagle	足立法
CA24	KG-M1 (kg-m1) 山内 理徳 東京工芸大学からくり工房	メカ:2ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:2ヶ月	Renesas3694F 20[MHz] /32[kB] / 2[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 360[mAh] / Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ2 [個] / Oriental motor PKE243A-C3 EIC4311 その他1無しその他2無し	可視光センサ:3 [個] / WZ000 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / 光の色は赤色	2輪 直径52mm 幅10mm 補助輪なし	97x92x90[mm] 651[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	GCC	足立法
CA25	探検家キャタリキー (tannkennkakyatarki) 畑中 大典 東京工芸大学からくり工房	メカ:2ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:3ヶ月	Renesas3694F 20[MHz] /32[kB] / 2[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 360[mAh] / Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ2 [個] / Oriental motor PKE243A-C3 EIC4311 その他1無しその他2無し	可視光センサ:3 [個] / WZ000 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / デジタル値出力距離センサ / 光の色は赤色	2輪 直径52mm 幅10mm 補助輪なし	97x92x90[mm] 651[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	GCC	足立法
CA26	classic-DC (classicDC) 武田 祐一 東京工芸大学からくり工房	メカ:1ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:1ヶ月	Renesas3694F 20[MHz] /32[kB] / 2[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 360[mAh] / Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ2 [個] / Oriental motor PKE243A-C3 EIC4311 その他1無しその他2無し	可視光センサ:3 [個] / WZ000 / / 赤	2輪 直径50mm 幅9mm 補助輪なし	100x90x90[mm] 650[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	GCC	足立法
CA27	Hornet v3.2 (Hornet v3.2) 仲田 尚貴 東京工芸大学からくり工房	メカ:2ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:3ヶ月	Renesas3694F 20[MHz] /32[kB] / 2[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 360[mAh] / Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ2 [個] / Oriental motor PKE243-C3 その他1無しその他2無し	可視光センサ:3 [個] / WZ000 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / 光の色が赤色	2輪 直径52mm 幅10mm 補助輪なし	97x92x90[mm] 651[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	GCC	足立法

ゼッケン	ロボット／参加者／所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪／補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
CA28	baharat (baharat) 吉田 建 法政大学電気研究会	メカ:2 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2 / プリント基板 ソフト:4	RenesasRX62T 96[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 240[mAh] / amazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER1717T006SR その他1無しその他2無し	可視光センサ:4 [個] / WZ000 / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径26mm 幅5mm 補助輪なし	84x66x26[mm] 90[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト	足立法
CA29	Coda (coda) 長澤 俊典 法政大学電気研究会	メカ:5ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:5ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:1ヶ月	RenesasRX62T 100[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 180[mAh] / nano-tech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER1717T006SR TB6612FNG ダウンフォースを得るための吸引機構 DCモータ 1 [個] / 不明 その他2無し	赤外線センサ:5 [個] / SFH4550 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IE2-256 / 磁気式 /	4輪 直径24.5mm 幅8.0mm 補助輪なし	100x74x36[mm] 110[g] 左右(4輪)速度差方式 5[m/s] / 17 [m/s/s] / 1.8[m/s]	RENESAS開発ソフト jvw_cad、pcbe	足立法
CA30	primus (primus) 加藤 圭哉 芝浦工業大学SRDC	メカ:2ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:2ヶ月	RenesasRX631 96[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 240[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 1717T006SR その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ICM20602 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IEH2-1024 / 光学式 /	4輪 直径23mm 幅8mm 補助輪なし	85x70x25[mm] 91[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト Fusion360, KiCad	足立法
CA31	たかなし (takanashi) 小島 奈菜 芝浦工業大学SRDC	メカ:2~3ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2~3ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:3~4ヶ月	RenesasR5F5631PDDFM#V0 96[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 240[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / シチズンマイクログ SCR13-2005A TB6614FNG その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / ST1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ICM20602 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / MR-13 / 磁気式 /	2輪 直径22mm 幅7mm 補助輪なし	95x43x35[mm] 82[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト Fusion 360、KiCAD	足立法
CA32	サイクロンディザスター (cyclonedisaster) 大熊 鼓太郎 芝浦工業大学SRDC	メカ:2か月 / オリジナル設計機体 電気:4か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:5か月	STmicroSTM32F405RGT6 72[MHz] / 192[kB] / 192[kB] / 1.024[MB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 250[mAh] / Tamazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber,1717T003SR その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / OSRAM Opto Semiconductors Inc. SFH4550 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / TDK InvenSense, mpu-6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / Faulhaber, IE2-4096 / 磁気式 /	2輪 直径24.56mm 幅8mm 補助輪なし	80x70x35[mm] 95[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	truestudio fusion360,kicad	足立法
CA33	NEZUMI ver1 (NEZUMI version one) 佐藤 知洋 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:1ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:2ヶ月 / キット、その他 ソフト:5ヶ月以上	STmicroSTM32F405RGT6 80[MHz] / 1[MB] / 192[kB] / 1[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 250[mAh] / Tamazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 1717T003SR TB6614 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IEH2-4096 / 磁気式 /	2輪 直径24.5mm 幅8mm 補助輪なし	80x70x40[mm] 95[g] 左右(2輪)速度差方式 0.5[m/s] / 2 [m/s/s] / 0.3[m/s]	GCC Fusion360, KiCad	足立法
CA34	AXION (AXION) 渡部 聡 電気通信大学ロボメカ工房OB	メカ:2か月 / オリジナル設計機体 電気:2か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:4か月	STmicrostm32f405rg 80[MHz] / 1.024[MB] / 196[kB] / 1.024[MB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.2[V] / 250[mAh] / Tamazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / faulhaber 1717sr tb6614fng その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / st1k13a / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / mpu6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / faulhaber ieh2 / 磁気式 /	4輪 直径24mm 幅8mm 補助輪なし	100x70x35[mm] 200[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	GCC fusion360,eagle	足立法
CA35	ジョジョイン (jojoin) イヘチャン 日本電子専門学校電子応用工学科	メカ:8ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:8ヶ月 / プリント基板 ソフト:3ヶ月	Renesas220 32[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 200[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 11.1[V] / 850[mAh] / HYPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / 高効率2相ステッピングモーター その他1無しその他2無し	可視光センサ:4 [個] / コーデンシ製フォトトランジスタST-1KL3A / /	2輪 直径48mm 幅5mm 補助輪なし	120x70x80[mm] 300[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト	足立法
CA36	帰ってきたTPRG (kaettekitatprg) 佐藤 優太 日本電子専門学校電子応用工学科	メカ:1年 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1年 / ユニバーサル基板 ソフト:4年	RenesasH8-3694 20[MHz] / 32[kB] / 2[kB] /	LiPo / 6 [セルor本] / 22.2[V] / 450[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / KH39EM2-801 サンケン電気 SLA7052M その他1無しその他2無し	可視光センサ:4 [個] / (TLRH180P+TPS601) × 4 / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径45mm 幅8mm 補助輪なし	150x100x80[mm] 300[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト	足立法

ゼッケン	ロボット／参加者／所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪／補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
CA37	抜け出せ初心者 (Nukedaseshoshinsha) 古田 樹男 群馬大学ロボット研究会	メカ:1週間 / オリジナル設計機体 電気:1週間 / ユニバーサル基板 ソフト:1年と半年	NXP LPC11u35 48[MHz] / 64[kB] / 8[kB] / 32[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 800[mAh] / dinogy CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / 部に落ちていた drv8825 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:3 [個] / 先輩からの貰い物 / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径58mm 幅8mm 補助輪なし	95x92x70[mm] 679[g] 左右(2輪)速度差方式 1000[m/s] / 1000 [m/s/s] / 500[m/s]	MCUXpresso! DE Fusion360, KiCad	足立法
CA38	T-RUM (T-RUM) 久宗 卓矢 天竜技術集団	メカ:半年 / オリジナル設計機体 電気:半年 / オリジナルプリント基板 ソフト:半年	RenesasRX62T 96[MHz] / 125[kB] / /	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 240[mAh] / H faulharber CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 1331T006SR その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / ST1-KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / STLSM6DS3 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / Faulharber IE2-400 / 光学式 /	2輪 直径24mm 幅9mm 補助輪なし	80x76x400[mm] 100[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENASAS開発ソフト SolidWorks	足立法
CA39	Yamane5 (Yamane(Japanese dormouse)5) 山口 亨一 埼玉県立新座総合技術高等学校	メカ:2か月 / オリジナル設計機体 電気:2か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:8か月(+2年)	RenesasRX631 96[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 16[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 350[mAh] / N oiposi CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / GFORCE Soliste (ドローン)用のモータ TI: DRV8835 ローム: BD6321 吸引用 DCモータ 1 [個] / 不明 その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH313+SHF4550 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / TDK 1CM20602 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / 自作 / 光学式 / フォトインタラプタ+自作エンコーダ板で製作	4輪 直径17.5mm 幅5mm 補助輪なし	95x68x30[mm] 84[g] 左右(4輪)速度差方式 2[m/s] / 2 [m/s/s] / 0.7[m/s]	RENASAS開発ソフト KiCAD Fusion360	足立法
CA40	IP板ユニバーサルマウス量産型 (PbanUniverMouse-massproduction) いとう ひさし	メカ:一か月くらい / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:一か月くらい / キット、その他 ソフト:一か月くらい	RenesasH8 3694F 20[MHz] / 32[kB] / 2[kB] / /	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / 不明 CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ PKP213U05A サンケン SLA7078 その他1無しその他2無し	可視光センサ:3 [個] / コーデンシ ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径24mm 幅5mm 補助輪なし	110x80x70[mm] 300[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	GDLソフト KiCad Fusion360	足立法
CA41	Abyss (Abyss) 今西 優登 早稲田大学WMMC	メカ:1か月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1か月 / ユニバーサル基板 ソフト:1か月	STmicroSTM32F303K8T6 64[MHz] / 64[kB] / 16[kB] / /	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / TURNIGY CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Orientalmotor PKE243A-L VEXTA EIC4311 その他1無しその他2無し	可視光センサ:4 [個] / コーデンシ ST-1KL3 / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径54mm 幅9mm 補助輪なし	116.5x97x93[mm] 753[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	SystemWorkbench for STM32 Eagle	足立法
CA42	Argo (Argo) 荒川 航輝 早稲田大学WMMC	メカ:1ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月 / ユニバーサル基板 ソフト:2週間	STmicroSTM32F303K8T6 64[MHz] / 64[kB] / 16[kB] / /	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 900[mAh] / Freemax CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Orientalmotor PKE243A-L その他1無しその他2無し	可視光センサ:4 [個] / L-51ROPT1D1 / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径54mm 幅9.8mm 補助輪なし	117x70x103[mm] 805[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	SystemWorkbench for STM32	足立法
CA43	Vega8 (Vega8) 近藤 歩 早稲田大学WMMC	メカ:1か月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1か月 / ユニバーサル基板 ソフト:1か月	STmicroSTM32F303K8T6 64[MHz] / 64[kB] / 16[kB] / /	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 600[mAh] / Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Orientalmotor PKE243A-L SLA7073MPRT その他1無しその他2無し	可視光センサ:4 [個] / コーデンシ ST-1KL3 / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径54mm 幅9mm 補助輪なし	105x100x120[mm] 600[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	CubeIDE Eagle	足立法
CA44	歴史とはミックスジュース (History is like MixJuice) 長崎 悠歩 早稲田大学WMMC	メカ:3週間 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3週間 / ユニバーサル基板 ソフト:3か月	STmicroSTM32F303K8T6 64[MHz] / 64[kB] / 16[kB] / /	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 600[mAh] / タマゾー CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Orientalmotor PKE243A-L VEXTA EIC4311 その他1無しその他2無し	可視光センサ:4 [個] / コーデンシ L-51ROPT1D1 / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径54mm 幅9mm 補助輪なし	105x100x115[mm] 600[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	CubeIDE Eagle	足立法
CA45	かるら (karura) 二坂 匠 早稲田大学WMMC	メカ:3か月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3か月 / ユニバーサル基板 ソフト:3か月	STmicroSTM32F303K8T6 64[MHz] / 64[kB] / 16[kB] / /	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Orientalmotor PKE243A-L その他1無しその他2無し	可視光センサ:4 [個] / コーデンシ ST-1KL3 / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径54mm 幅9mm 補助輪2輪	108x75x120[mm] 550[g] 左右(2輪)速度差方式 直径54mm	SystemWorkbench for STM32 Eagle	足立法

ゼッケン	ロボット／参加者／所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪／補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
CA46	ぐでたまうず (gudetamausu) 畑中 淳 早稲田大学WMMC	メカ:1か月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:2か月	STmicroSTM32F405RG 168[MHz] / 1.024[MB] / 192[kB] /	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 180[mAh] / TURNIGY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER、1717motor TB6612FNG その他1無しその他2無し	可視光センサ:4 [個] / コーデンス、ST-1KL3 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / TDK InvenSense、ICM-20689 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER、IEH2-4096 / 光学式 /	4輪 直径24mm 幅7mm 補助輪なし	99x70x25[mm] 99[g] 左右(4輪)速度差方式 2000[m/s] / 4000 [m/s/s] / 800[m/s]	STM32CubeIDE SolidWorks、Eagle	足立法
CA47	道標 現 (Michishirube Utsutsu) 標 祥太郎 早稲田大学WMMC	メカ:2か月 / オリジナル設計機体 電気:1か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:1か月	STmicroSTM32F405RGT 168[MHz] / 1[MB] / 196[kB] /	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 280[mAh] / Tahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber 1717T003SR-IE2-1024 TOSHIBA TB6612FNG 吸引?用 DCモータ 1 [個] / CL-0614-10250-7 その他2無し	可視光センサ:5 [個] / コーデンス、stik13a / 距離センサ (反射光量をAD変換) / 赤ジャイロセンサ:1 [個] / ICM-20689 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IE2-1024 / 光学式 / モータに付属	2輪 直径25mm 幅11mm 補助輪なし	100x74x30[mm] 102[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	STM32CubeIDE Onshape(立体構造)、Fusion360(基板外形、Eagle(回路))	足立法
CB01	しゅべるま〜 (syuberuma) 今井 康博 D-The-Star/Mice Busters	メカ:4か月 / オリジナル設計機体 電気:2か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:6か月	RenesasRX62T 100[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 180[mAh] / ハイペリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / ファウルハーバー 1717 TB6614FNG 吸引用 BLDC 1 [個] / ノーブランド その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / 不明 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / モータに付属 / 磁気式 /	4輪 直径24mm 幅10mm 補助輪なし	100x74x20[mm] 110[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト	足立法 +未探索 直進優先
CB02	鼠小僧 (nezumikozou) 窪田 光 東京理科大学 Mice	メカ:1ヵ月程 / オリジナル設計機体 電気:3 4か月 / ユニバーサル基板 ソフト:1年	RenesasSH7125 50[MHz] / 128[kB] / 8[kB] /	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 450[mAh] / kypom CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ PKE243A-C3 VEXTA EIC4311 その他1無しその他2無し	可視光センサ:4 [個] / コーデンス、ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径52mm 幅81mm 補助輪なし	106x92x78[mm] 657[g] 左右(2輪)速度差方式 900[m/s] / 1000 [m/s/s] / 700[m/s]	RENESAS開発ソフト Fusion360	足立法
CB03	Kinema (Kinema) 成田 諒 東京理科大学 Mice	メカ:3か月 / オリジナル設計機体 電気:3か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:3か月	STmicroSTM32F405RG 168[MHz] / 1[MB] / 192[kB] /	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 240[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1717T003SR 吸引用モータ DCモータ 1 [個] / 不明(千石で購入) その他2無し	赤外線センサ:6 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:2 [個] / ICM-20602 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IEH2-4096 / 磁気式 / モータに付属	4輪 直径23mm 幅8mm 補助輪なし	100x71x40[mm] 120[g] 左右(4輪)速度差方式 4[m/s] / 15 [m/s/s] / 1.6[m/s]	TrueStudio Fusion360,EAGLE	足立法
CB04	SB-DC5改 (SB-DC5kai) 井出 敦士 名古屋工学院専門学校	メカ:1年 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1年 / キット、その他 ソフト:4ヶ月	RenesasSH7137 80[MHz] / 128[kB] / 16[kB] / 256[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 240[mAh] / ハイペリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber 1331T006SR その他1無しその他2無し	赤外線センサ:6 [個] / TOSHIBA TPS601A / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ADXRS610 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / Faulhaber IE2-400 /	2輪 直径26mm 幅8mm 補助輪なし	110x76x26[mm] 100[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	Best Technology 開発ソフト	足立法
CB05	SB-DC5 (SB-DC5) 原田 崇弘 名古屋工学院専門学校	メカ:1年 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1年 / キット、その他 ソフト:4ヶ月	RenesasSH7137 80[MHz] / 128[kB] / 16[kB] / 256[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 240[mAh] / ハイペリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber 1717T006SR その他1無しその他2無し	赤外線センサ:6 [個] / TOSHIBA TPS601A / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ADXRS610 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / Faulhaber IE2-512 / 磁気式 /	2輪 直径26mm 幅8mm 補助輪なし	110x76x26[mm] 100[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	Best Technology 開発ソフト	足立法
CB06	黒鉄 (kurogane) 赤尾 健太	メカ:1か月 / オリジナル設計機体 電気:1か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:1か月	RenesasRX631 100[MHz] / 2[GB] / 256[kB] / 32[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.4[V] / 200[mAh] / hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER1024 TB6614 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:6 [個] / SFH4550+ST1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / MES6 / 光学式 /	2輪 直径24.5mm 幅9mm 補助輪なし	110x70x30[mm] 100[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト	足立法
CB07	john smith FALSE Siriwon Jumneanla KMITL E12	メカ:2m / オリジナル設計機体 電気:2m / オリジナルプリント基板 ソフト:2m	Espressif SystemESP32-wroom-32D 8[MHz] / 448[kB] / 520[kB] / 4[MB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 600[mAh] / Limskey CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Fuarhaber VNH7100BASTR その他1無しその他2無し	その他:4 [個] / BPW77NA /	2輪 直径20mm 幅20mm 補助輪なし	104x86x35[mm] 4[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	Atmel studio Solid work	求心法

ゼッケン	ロボット／参加者／所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪／補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
CB08	BS Robo FALSE Bayarsaikhan Mongolian University of Science and Technology	メカ:3 /オリジナル設計機体 電気:3 /オリジナルプリント基板 ソフト:3	STmicroSTM32F103C8 72[MHz] / 20[kB] / 64[kB]	リチウム一次電池 / 2 [セルor 本] / 5[V] / 300[mAh] / WX HOBBY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / POLOLU TB6612 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH400 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / Lpms me1 dk / デジタル出力型 / エンコーダ:2 [個] / POLOLU / 磁気式 /	4輪 直径20mm 幅8mm 補助輪1輪	105x85x50[mm] 115[g] 左右(4輪)速度差方式 直径20mm	SWD ALTIUM	FLOOD FILL
CB09	UZ robo FALSE Ulziibadrakh Mongolian University of Science and Technology	メカ:1 /オリジナル設計機体 電気:1 /オリジナルプリント基板 ソフト:1	STmicroSTM32F103C8 72[MHz] / 20[kB] / 64[kB]	リチウム一次電池 / 2 [セルor 本] / 5[V] / 300[mAh] / WX HOBBY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Pololu TB6612 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH400 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / BN0055 // エンコーダ:2 [個] / POLOLU / 磁気式 /	4輪 直径20mm 幅8mm 補助輪なし	105x85x50[mm] 115[g] 左右(4輪)速度差方式 0.1[m/s] / 0.1 [m/s/s] / 0.04[m/s]	SWD ALTIUM	Floodfill
CB10	DAYAN FALSE LKHAGVADAYANJAMTS HIGHTECH	メカ:3year /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3year /オリジナルプリント基板 ソフト:3year	AtmelATMEGA128A 16[MHz] / 4[kB] / 4[kB] / 128[kB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 800[mAh] / F LOUREON CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER TB6612FNG その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH4545 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER / 磁気式 / LINEAR	4輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし	15x12x5[mm] 200[g] 左右(4輪)速度差方式 1[m/s] / 1 [m/s/s] / 1[m/s]	ATMEL STUDIO PROTEUS	足立法
CB11	NKStar FALSE Zhang Yourong Nankai University	メカ:6Month /オリジナル設計機体 電気:6Month /オリジナルプリント基板 ソフト:6Month	STmicrostm32f405RGT6 168[MHz] / 1[MB] / 192[kB] / 8[kB]	リチウム一次電池 / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 220[mAh] / custom CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Langyi [セルor 本] / vacumm fan DCモータ 1 [個] / Langyi その他2無し	赤外線センサ:6 [個] / sfh4550+tps601a / 距離センサ (反射光量をAD変換) / Other ジャイロセンサ:1 [個] / Other / A D変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / Other / 磁気式 / Other	4輪 直径21mm 幅8.5mm 補助輪なし	98x72x25[mm] 115[g] 左右(4輪)速度差方式 7[m/s] / 20 [m/s/s] / 5[m/s]	IAR solidworks/al tium designer	求心法
CB12	Mamba FALSE Zheng Bowen Nankai University	メカ:6MONTH /オリジナル設計機体 電気:6MONTH /オリジナルプリント基板 ソフト:6MONTH	STmicrostm32f103rht6 72[MHz] / 1[MB] / 20[kB] / 128[kB]	リチウム一次電池 / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 130[mAh] / O ther CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Other その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / Other / 距離センサ (反射光量をAD変換) / Other ジャイロセンサ:1 [個] / Other / A D変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / Other / 光学式 / Other	4輪 直径21mm 幅8.5mm 補助輪なし	84x74x25[mm] 85[g] 左右(4輪)速度差方式 6[m/s] / 10 [m/s/s] / 4[m/s]	IAR solidworks/al tium designer	求心法
CB13	Loong - Turbo FALSE Liu Tao, Yang Ming, Wang Chao, Liu Yingshu Tianjin University	メカ:3 month /オリジナル設計機体 電気:3 month /オリジナルプリント基板 ソフト:3 month	STmicroSTM32F405 140[MHz] / 128[kB] / 128[kB] / 128[kB]	リチウム一次電池 / 1 [セルor 本] / 8[V] / 200[mAh] / Xia n Feng CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER その他1無しその他2無し	赤外線センサ:6 [個] / Not available // ジャイロセンサ:1 [個] / LY3200ALH // エンコーダ:2 [個] / FAULHABER //	4輪 直径20mm 幅10mm 補助輪なし	104x98x28[mm] 110[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	Keil	求心法
CB14	Lightening McQueen FALSE Zhao Yao, Liu He, Liu Yingshu Tianjin University	メカ:3 month /オリジナル設計機体 電気:3 month /オリジナルプリント基板 ソフト:3 month	STmicroSTM32F405 140[MHz] / 128[kB] / 128[kB] / 128[kB]	リチウム一次電池 / 1 [セルor 本] / 8[V] / 200[mAh] / Xia n Feng CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER その他1無しその他2無し	赤外線センサ:6 [個] / Not available / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ADI / A D変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER / 光学式 /	4輪 直径20mm 幅10mm 補助輪なし	103x98x25[mm] 110[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	Keil Solid works	Flooding
CB15	RoboMaster FALSE Zhao Yao, Liu He, Wang Lei, Liu Yingshu Tianjin University	メカ:3 month /オリジナル設計機体 電気:3 month /オリジナルプリント基板 ソフト:3 month	STmicroSTM32F405 140[MHz] / 128[kB] / 128[kB] / 128[kB]	LiPo / 1 [セルor 本] / 8[V] / 200[mAh] / Xia n Feng CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER その他1無しその他2無し	赤外線センサ:6 [個] / Not available // ジャイロセンサ:1 [個] / LY3200ALH / A D変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER //	4輪 直径20mm 幅10mm 補助輪なし	105x97x28[mm] 110[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	Keil	Flooding
CB16	Nige FALSE Nicolas Geovanny Nino Nino Con Ciencia Col int.	メカ:6 months /オリジナル設計機体 電気:6 months /オリジナルプリント基板 ソフト:6 months	AtmelSTM32F103C8T6 72 [MHz] / 62[kB] / 20[kB] /	リチウム一次電池 / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 300[mAh] / CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Pololu Tb66fng その他1無しその他2無し	赤外線センサ: [個] // // CCDセンサ: [個] // // エンコーダ: [個] // // その他: [個] // //	2輪 直径2mm 幅15mm 補助輪2輪	120x80x25[mm] 500[g] 左右(2輪)速度差方式 直径mm	Kikad	左手法
CB17	Zeetah VII FALSE Harjit Singh, Pierre Hollis Team Zeetah	メカ:2015 /オリジナル設計機体 電気:2015 /オリジナルプリント基板 ソフト:2019	STmicroSTM32F411CE 100[MHz] / 512[kB] / 128[kB] / 16[MB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 70[mAh] / Hy perion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Micromo DRV8835 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH4545, TEFT4300 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / AD22425 / A D変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / AEDR8300 / 光学式 /	4輪 直径22mm 幅6.8mm 補助輪なし	83x76x22[mm] 44[g] 左右(4輪)速度差方式 2.5[m/s] / 12 [m/s/s] / 1.5[m/s]	GCC, GDB, Qt Creator Creo / Protel 99 SE	Similar to one of the Adachi method

ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
CB18	忠勇兩號 FALSE CHEN, GUAN-WEI	メカ:2019 /オリジナル 設計機体 電気:2019 /オリジナル プリント基板 ソフト:2019	MICROCHIPdspic33ep256mu 806 60[MHz] / 256[kB] / 256[kB] / 256[kB]	リチウム一次電池 / 2 [セルor 本]/8.6[V]/250[mAh]/H YPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon Fan DCモータ 1 [個] / maxon その他2無し	赤外線センサ:940 [個] / shf4545 / 距離 センサ (反射光量をAD変換) / エンコーダ:1024 [個] / enx10 / 磁気式 /	2輪 直径23mm 幅10mm 補助輪なし	94x70x25[mm] 70[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	mplabx x2	flood
CB19	Edu-XH FALSE 李 有名 Lunghwa University of Science and Technology	メカ:2019/07 /グルー プの標準設計機体、キ ット、その他 電気:2019/07 /プリン ト基板 ソフト:2019/07	MICROCHIPPIC33EP256MU8 06 80[MHz] / 256[kB] / 28[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor 本]/8.4[V]/200[mAh]/H yperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / xinhemotor TC4427+ZXMH3A01T8 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / VISHAY / 距離セン サ (反射光量をAD変換) / high speed and high sensitive ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / デジ タル値出力型 / エンコーダ:1 [個] / ITR8301 / 光学式 / cost down	2輪 直径24mm 幅8mm 補助輪なし	100x90x50[mm] 100[g] 左右(4輪)速度差方式 2.5[m/s]/ 7 [m/s/s]/ 80[m/s]	MPLAB Solidwork/Alt iumDesigner	求心法
CB20	Diu-Gow 4 FALSE Gai, Xin-Han	メカ:2months /オリジ ナル設計機体 電気:3months /オリジ ナルプリント基板 ソフト:many years...	RenesasRX62T 100[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	リチウム一次電池 / 2 [セルor 本]/8.4[V]/200[mAh]/E Flite CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER ZXMH3A01N8TC Suction Fan DCモータ 1 [個] / Maxon その他2無し	赤外線センサ:6 [個] / TOSHIBA/TPS601A / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:2 [個] / AD/ADXRS620, STM/LY3200ALH / A/D変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER/IE- 400 / /	4輪 直径21.4mm 幅9mm 補助輪なし	110x60x40[mm] 105[g] 左右(4輪)速度差方式 4.5[m/s]/ 30 [m/s/s]/ 2.0[m/s]	HEW SolidWorks/A D15	Diagonal First
CB21	Excel-9b FALSE Khiew Tzong Yong	メカ:1 month /オリジ ナル設計機体 電気:1 month /オリジ ナルプリント基板 ソフト:1 month	STmicroSTM32F415 84[MHz] / 1[MB] / 84[kB] /	LiPo / 1 [セルor 本]/3.7[V]/360[mAh]/H obbyKing CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / Didel ZX その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / Vishay/TEFT4300 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / 940nm, 30deg ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / デジ タル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5040 / 磁気式 / diametric magnet	7輪 直径22mm 幅8mm 補助輪なし	110x76x38[mm] 100[g] 左右(4輪)速度差方式 4.5[m/s]/ 18 [m/s/s]/ 2.2[m/s]	Keil Autocad, solidworks, eagle	Floodfill
CB22	AEGIS (AEGIS) 佐藤 翔 法政大学電気研究会	メカ:6ヶ月 /オリジ ナル設計機体 電気:6ヶ月 /オリジ ナルプリント基板 ソフト:1年	RenesasRX631 96[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh]/H yperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 1717T006SR その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH4550 ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ICM20602 / デジ タル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IEH2-1024 / 光学式 /	2輪 直径24mm 幅8mm 補助輪なし	60x50x48[mm] 91[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	RENESAS開 発ソフト Fusion360, Ki Cad	足立法
CB23	雪風7 (yukikaze nana) 中島 史敬	メカ:2019.7~ /オリジ ナル設計機体 電気:2019.9~ /オリジ ナルプリント基板 ソフト:2019.10~	RenesasSH7137 80[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 512[kB]	LiPo / 2 [セルor 本]/7.4[V]/260[mAh]/n ano-tech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 京商 電 動飛行機用モーター 吸引ファン駆動用 DCモ ータ 1 [個] / 不明 その他2無し	赤外線センサ:6 [個] / TOSHIBA TPS601A / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / Analog Devices ADXRS620 / A/D変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / IML MES-6-500PC / 光学式 /	4輪 直径23mm 幅8mm 補助輪なし	105x65x32[mm] 83.5[g] 左右(4輪)速度差方式 4[m/s]/ 2 [m/s/s]/ 1.8[m/s]	Best Technology 開発ソフト 鍋 CAD, PCB	足立法
CB24	ExiaAlter (ExiaAlter) 平松 直人 Mice Busters	メカ:1か月 /オリジ ナル設計機体 電気:1か月 /オリジ ナルプリント基板 ソフト:3か月	RenesasRX71M 240[MHz] / 4[MB] / 512[kB] / 32[kB]	LiPo / 3 [セルor 本]/11.1[V]/200[mAh]/ Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON DCX10L TB6614FNG 吸引ファン駆動用 DCモ ータ 1 [個] / MAXON DCX10S その他2無し	赤外線センサ:5 [個] / ST-1KL3A / 距離セ ンサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ICM-20468 / デ ジタル値出力型 /	4輪 直径23mm 幅8.5mm 補助輪なし	99x74x40[mm] 110[g] 左右(4輪)速度差方式 5.6[m/s]/ 24 [m/s/s]/ 2.4[m/s]	RENESAS開 発ソフト	足立法
CB25	Vermilion bis (Vermilion Bis) 船田 健悟 Mice OB/R4t5	メカ:1年 /オリジナル 設計機体 電気:1年 /オリジナル プリント基板 ソフト:2年	STmicroSTM32F722RET 216[MHz] / 512[kB] / 256[kB] / 4[kB]	LiPo / 2 [セルor 本]/7.2[V]/300[mAh]/H yperion CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / maxon DCX10S TB6614FNG 吸引用 ブラシレスモーター 1 [個] / HK-AP03 4000kv その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH4550&VEMT2023SLX01 / 距離センサ (反 射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-6000 / デジ タル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / MA7006G-P / 磁気式 /	6輪 直径23mm 幅10mm 補助輪1輪	95x70x30[mm] 100[g] 左右(6輪)速度差方式 直径10mm	TrueStudio Fusion360,Ea gle	最尤経 路優先 足立法
CB26	YA5-Icarus (YA5-Icarus) 荒井 優輝 からくり工房A:Mac	メカ:6ヶ月 /オリジ ナル設計機体 電気:6ヶ月 /オリジ ナルプリント基板 ソフト:9年	RenesasR5F571MFCDFP 240[MHz] / 2[MB] / 512[kB] / 32[kB]	LiPo / 3 [セルor 本]/10.4[V]/220[mAh]/ hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Maxon DCX10L BD63573NUV 吸引用 DCモータ 1 [個] / Maxon DCX10S その他2無し	赤外線センサ:5 [個] / コーデンシ ST- 1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / Invensens MPU6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5047 / 磁気式 /	4輪 直径25mm 幅8mm 補助輪なし	107x70x34[mm] 108[g] 左右(4輪)速度差方式 5.5[m/s]/ 20 [m/s/s]/ 2.0[m/s]	RENESAS開 発ソフト MATLAB/Si mulink、鍋 CAD, Fusion 360, Eagle	足立法

ゼッケン	ロボット／参加者／所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック／ROM／RAM／DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪／補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
CB27	華金 (Huajin) 浅川 英慶 福井大学 からくり工房1.Sys	メカ:2ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:2ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:1ヶ月	RenesasRX631 100[MHz] / 2.048[MB] / 256[kB] / 32[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 7.4[V] / 150[mAh] / JRC CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 DRV8835 吸引 DCモータ 1 [個] / 不明 その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換) / 横壁は発光素子を4つつけている ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5145B / 磁気式 /	2輪 直径24mm 幅8mm 補助輪なし	100x68x30[mm] 72[g] 左右(2輪)速度差方式 5[m/s] / 23 [m/s/s] / 2.2[m/s]	RENESAS開発ソフト Fusion360, Eagle	足立法
CB28	Gerbera (Gabera) 瀬谷 勇太 芝浦工業大学	メカ:3ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:3ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:6ヶ月	STmicroSTM32F405RGT 160[MHz] / 1[MB] / 196[kB] /	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 250[mAh] / OK模型 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 171703SR TB6614 吸引用 DCモータ 1 [個] / HYPERION その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH4550 + ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / デジタル値出力型 /	4輪 直径24.5mm 幅8mm 補助輪なし	100x67x45[mm] 106[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	GCC	足立法
CB29	赤い彗星 (RedComet) 宇都宮 正和 D-The-Star	メカ:- / オリジナル設計機体 電気:- / オリジナルプリント基板 ソフト:-	RenesasR5F562TABDFM 96[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 256[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 160[mAh] / n anotech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / CL0614-10250-7 DRV8835 吸引 DCモータ 1 [個] / 不明 その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / TPS601 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / TDK:MPU6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / a. m. s :AS5145B / 磁気式 /	4輪 直径13.2mm 幅6mm 補助輪なし	76x45x30[mm] 30.2[g] 左右(4輪)速度差方式 5.2[m/s] / 15.5 [m/s/s] / 2.1[m/s]	RENESAS開発ソフト 機械:JwCAD 基板:PCBE	足立法
CB30	Tyrant (Tyrant) 早川 大輝 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:2週間 / オリジナル設計機体 電気:2週間 / オリジナルプリント基板 ソフト:1年	RenesasR5F5631FDDFP 100[MHz] / 2.048[MB] / 256[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 200[mAh] / Turnigy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber 1717T003SR TB6614FNG 吸引 ブラシレスモータ 1 [個] / HK AP-03 4000kv その他2無し	赤外線センサ:6 [個] / ST-1KL3A / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / Faulhaber IEH2-512 / 磁気式 /	4輪 直径24.5mm 幅8mm 補助輪なし	100x66x24.5[mm] 107[g] 左右(4輪)速度差方式 5.4[m/s] / 22 [m/s/s] / 2.2[m/s]	RENESAS開発ソフト DesignSpark Mechanical, Eagle	足立法

ゼッケン	ロボット／参加者／所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪／補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
RT01	トレス 太郎 (TORE-Zaburou) 小川 靖夫	メカ:数週間 / オリジナル設計機体 電気:数週間 / オリジナルプリント基板 ソフト:数週間	RenesasR8C/36M 16[MHz] / 128[kB] / 10[kB] / 64[kB]	LiFe / 4 [セルor本] / 13.2[V] / 600[mAh] / ThunderPower CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / 多摩川精機 STA7131MPR サンケン その他1無しその他2無し	可視光センサ:4 [個] / OptoSupply + 浜ホト S4282 / 距離センサ (PSDなど反射光位置をAD変換) / ラインセンサ (反射光量を2値化変換) / 赤	2輪 直径51mm 幅5mm 補助輪なし	200x170x51[mm] 670[g] 左右(2輪)速度差方式 2.8[m/s] / 2.8 [m/s/s] / 1.2[m/s]	RENESAS開発ソフト RootProC AD, Protel	トレース コース記憶あり
RT02	Apollo (Apilo) 牛窪 尚貴 東京工芸大学からくり工房	メカ:3ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月 / プリント基板 ソフト:3ヶ月	RenesasRX62T 100[MHz] / 512[kB] / 96[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 250[mAh] / Tahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER TB6612FNG その他1無しその他2無し	赤外線センサ:8 [個] / Letex Technology Corp. / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / ラインセンサ (反射光量を2値化変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER / 磁気式	2輪 直径27mm 幅10mm 補助輪なし	120x145x38[mm] 153[g] PD制御 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト PCBE,JWW,CNC	トレース コース記憶あり
RT03	ロボネコベース (robonekopesu) 千葉 一輝 東京工芸大学からくり工房	メカ:1ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月 / プリント基板 ソフト:1ヶ月	RenesasRX62T 100[MHz] / 512[kB] / 96[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 250[mAh] / Tahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER TB6612FNG その他1無しその他2無し	赤外線センサ:8 [個] / Letex Technology Corp. / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / ラインセンサ (反射光量を2値化変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / mpu6500 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER / 磁気式	2輪 直径27mm 幅10mm 補助輪なし	150x150x76[mm] 158[g] PD制御 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト PCBE,JWW,CNC	トレース コース記憶あり
RT04	走るトレーサダー (hasirutore-sannda-) 浜野 修多 東京工芸大学からくり工房	メカ:3ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月 / ユニバーサル基板 ソフト:3ヶ月	RenesasRX62T 100[MHz] / 512[kB] / 96[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 250[mAh] / Tahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER TB6612FNG その他1無しその他2無し	赤外線センサ:8 [個] / Letex Technology Corp. / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / ラインセンサ (反射光量を2値化変換) / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER / 磁気式 /	2輪 直径26.5mm 幅10mm 補助輪なし	121x150x38[mm] 155[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト	トレース コース記憶あり
RT05	KNCT-RT1 (KNCT-RT1) 葉山 清輝 熊本高専	メカ:2日+修理たびたび / オリジナル設計機体 電気:5日+修理たびたび / オリジナルプリント基板 ソフト:二つと7年目	RenesasSH-7125 12[MHz] / 128[kB] / 8[kB] /	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 200[mAh] / SUNPU CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / ミニモータ1717 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:7 [個] / LBR-127HLD / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ADXRS610 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / モーター内蔵 / 光学式 /	4輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし	95x150x25[mm] 105[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト	トレース コース記憶あり
RT06	1F530 (ichiehugosanmaru) 池上 伊吹 熊本高等専門学校	メカ:一週間 / オリジナル設計機体 電気:1か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:1か月	RenesasR5F5631FDDFP 100[MHz] / 2[MB] / 256[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 300[mAh] / nano-tech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1717T006SR TB6612FNG その他1無しその他2無し	赤外線センサ:12 [個] / LBR-127HLD / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-9250 // エンコーダ:2 [個] / IE2-256 //	4輪 直径25mm 幅11mm 補助輪なし	200x150x28[mm] 150[g] 左右(4輪)速度差方式 1[m/s] / 1 [m/s/s] / 0.8[m/s]	RENESAS開発ソフト SolidWorks2018	トレース コース記憶なし
RT07	RUST2 (rust two) 佐藤 陽太 四街道民	メカ:6か月 / オリジナル設計機体 電気:6か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:6か月	RenesasR5F52206BDFM 32[MHz] / 256[kB] / 16[kB] /	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 400[mAh] / Guokukey CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon その他1無しその他2無し	赤外線センサ:10 [個] / RPR-220 / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	4輪 直径22mm 幅8mm 補助輪なし	180x250x40[mm] 160[g] 左右(2輪)速度差方式 2[m/s] / 5 [m/s/s] / 1[m/s]	RENESAS開発ソフト KiCAD	トレース コース記憶あり
RT08	BIRD (UnderBird) 下鳥 晴己 千葉工業大学 reRo	メカ:5ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:2週間 / オリジナルプリント基板 ソフト:1ヶ月	STmicroSTM32F446RE 180[MHz] / 512[kB] / 128[kB] / 16[GB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 240[mAh] / HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Maxon DCX10L A3921 センサステア 自作ボイスコイルモータ(VCM) 1 [個] / 自作 その他2無し	赤外線センサ:6 [個] / TEMT7100X01 / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / ラインセンサ (反射光量を2値化変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ICM20648 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / Maxon ENX10 EASY 512IMP / 光学式 / その他:1 [個] / RDC506002A / センサステア角度検知用	4輪 直径22mm 幅12mm 補助輪なし	185x170x25[mm] 200[g] 左右(4輪)速度差方式 9[m/s] / 10 [m/s/s] / 1.5[m/s]	CubeIDE Inventor2019, Kicad5.0	トレース コース記憶あり

ゼッケン	ロボット／参加者／所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モーター系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪／補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
RT09	ECA (ECA) 石江 義規 千葉工業大学 reRo	メカ:4か月 / オリジナル設計機体 電気:4か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:1か月	STmicroSTM32F446RE 180[MHz] / 512[kB] / 128[kB] / 16[GB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 240[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon,DCX10L A3921KLPTR-T その他1無しその他2無し	赤外線センサ:13 [個] / SIR19-21C/TR8 / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / TDK, ICM-20648 / AD変換して取込む / エンコーダ:1 [個] / MTL, MES-9-300P / 光学式 / その他:2 [個] / ACS712ELCTR-05B-T / 電流センサ	4輪 直径22mm 幅12mm 補助輪1輪	170x160x22[mm] 125[g] 左右(4輪)速度差方式 直径14.5mm	keil μVision5 inventor 2019.KiCad	トレース コース記 憶なし
RT10	スカイレイカー3型 (sukaireika-3) いとう ひさし	メカ:3ヶ月くらい / オリジナル設計機体 電気:3ヶ月くらい / ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:3ヶ月くらい	RenesasRX62N 96[MHz] / 384[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 450[mAh] / VCANZ CPU関係と共用	DCモータ 1 [個] / 不明 FET 操舵用 RCサーボモータ 1 [個] / 浅草技研 その他2無し	赤外線センサ:5 [個] / 秋月で売っていたやつです / ラインセンサ (反射光量を2値化変換) /	7輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	200x160x80[mm] 200[g] ファンによる操舵 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開 発ソフト	トレース コース記 憶なし
RT11	ウッズ (Woods) 北澤 圭悟 長野県工科短期大学校情報 技術科	メカ:1ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:2週間 / ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:1ヶ月	Arduino FoundationA000067 16[MHz] / 4[kB] / 8[kB] / 256[kB]	その他 / 1 [セルor本] / 9[V] / 800[mAh] / keystone CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / タミヤ その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / ローム株式会社 / ラインセンサ (反射光量を2値化変換) /	2輪 直径40mm 幅5mm 補助輪1輪	140x140x70[mm] 265[g] 左右(2輪)速度差方式 直径250mm [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	arduino	トレース コース記 憶なし
RT12	ニュージェネレーション (new generation) 平田 裕樹 島根職業能力開発短期大学 校	メカ:半年 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:半年 / ユニバーサル基板 ソフト:半年	STmicroSTM32F303K8T6 72[MHz] / 64[kB] / 16[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 120[mAh] / HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber その他1無しその他2無し	赤外線センサ:8 [個] / TPR105F / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU605 / デジタル値出力型 /	2輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし	108x140x38[mm] 140[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	Mbed EAGLE,Fusion360	トレース コース記 憶あり
RT13	Threat Aircraft (Threat Aircraft) 齋藤 涼太 島根職業能力開発短期大学 校	メカ:6か月 / オリジナル設計機体 電気:6か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:6か月	STmicroSTM32F303K8T6 72[MHz] / 64[kB] / 16[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 120[mAh] / HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber ダウンフォース DCモータ 2 [個] / 不明 その他2無し	赤外線センサ:7 [個] / TPR105F / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6050 / デジタル値出力型 /	4輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし	130x235x65[mm] 261[g] 左右(4輪)速度差方式 2[m/s] / 8 [m/s/s] / 1 [m/s]	MBED	トレース コース記 憶なし
RT14	Windstoss (Windstoss) 玉田 知紘 島根職業能力開発短期大学 校	メカ:6ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:6ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:2ヶ月	STmicroSTM32F303K8T6 72[MHz] / 64[kB] / 16[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 120[mAh] / HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber その他1無しその他2無し	赤外線センサ:8 [個] / TPR105F / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6050 / デジタル値出力型 /	2輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし	102.75x129x38[mm] 135[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	MBED Fusion360,EAGLE	トレース コース記 憶あり
RT15	ねずみ花火1号 (Nezumi hanabi 1gou) 大塚 光惺	メカ:2か月 / オリジナル設計機体 電気:不明 / キット、その他 ソフト:1か月	RenesasR8C/34C 20[MHz] / 16[kB] / 1.5[kB] / 4[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 1000[mAh] / 不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / マブチ FA-130 互換品 その他1無しその他2無し	その他:5 [個] / TPR-105F / フォトカブラ	2輪 直径26mm 幅9mm 補助輪なし	120x150x26[mm] 112[g] 左右(2輪)速度差方式 1[m/s] / [m/s/s] / 0.5[m/s]	ブロックコ マ ン ダ ー FreeCAD (機 械)	トレース コース記 憶なし
RT16	良く滑るMk3 (YOKUSUBELMarktow) 奥田 汰樹 三沢中科学部OB	メカ:2か月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2か月 / キット、その他 ソフト:2か月	RenesasR8C/34C 20[MHz] / 16[kB] / 1.5[kB] / 4[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 1000[mAh] / 不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / マブチ FA-130 互換品 TB6612 東芝 その他1無しその他2無し	その他:4 [個] / TPR-105F / フォトカブラ	2輪 直径26mm 幅9mm 補助輪なし	120x160x26[mm] 113[g] 左右(2輪)速度差方式 2[m/s] / [m/s/s] / 1[m/s]	RENESAS開 発ソフト FreeCAD	トレース コース記 憶なし

ゼッケン	ロボット／参加者／所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪／補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
RT17	ほてと (poteto) 服部 統一明 明星大学情報学部川原研究室	メカ: / 電気: / ソフト:	[MHz] / / /	/ [セルor本]/[V]/ [mAh]/ / [セルor本]/[V]/ [mAh]/	0 [個] / その他1無しその他2無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] 130[g] [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]		未回答
RT18	隼 (hayabusa) 富山 知志 明星大学情報学部川原研究室	メカ: 5ヶ月 / オリジナル設計機体 電気: 不明 / キット、その他 ソフト: 3ヶ月	RenesasR8C/34C 20[MHz] / 16[kB] / 1.5[kB] / 4[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 1000[mAh] / 不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / マブチ FA-130 互換品 その他1無しその他2無し	その他: 4 [個] / TPR-105F / フォトカブラ	2輪 直径26mm 幅9mm 補助輪なし	117x150x25[mm] 130[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	ブロックコマ ンダー FreeCAD (機 械)	トレース コース記 憶なし
RT19	ペーパードライバーⅢ (paper driver3) 渡邊 剛史 明星大学情報学部川原研究室	メカ: 2ヶ月 / オリジナル設計機体 電気: 不明 / キット、その他 ソフト: 1ヶ月	RenesasR8C/34C 20[MHz] / 16[kB] / 1.5[kB] / 4[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 1000[mAh] / 不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FA-130 互換品 その他1無しその他2無し	その他: 5 [個] / TPR-105F / フォトカブラ	2輪 直径26mm 幅9mm 補助輪なし	120x150x26[mm] 112[g] 左右(2輪)速度差方式 1[m/s]/ [m/s/s]/ 0.5[m/s]	ブロックコマ ンダー FreeCAD (機 械)	トレース コース記 憶なし
RT20	R9 (R9) 山岸 蓮弥 岐阜県立大垣工業高等学校 情報技術部	メカ: 1ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気: 1ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト: 1年間	NXPVS-WRC103LV 72[MHz] / 32[kB] / 8[kB] /	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 300[mAh] / n ano-tech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 10 [個] / TPS611 / ライン センサ (反射光量をAD変換) /	4輪 直径26mm 幅15mm 補助輪なし	130x120x20[mm] 170[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	LPCXpresso	トレース コース記 憶あり
RT21	疾風 (shippu) 小池 正基 岐阜県立大垣工業高等学校 情報技術部	メカ: 1ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気: 1ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト: 1年間	NXPVS-VRC103LV 72[MHz] / 32[kB] / 8[kB] /	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 300[mAh] / n ano-tech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 10 [個] / TPS611 / ライン センサ (反射光量をAD変換) /	4輪 直径25mm 幅13mm 補助輪なし	145x145x20[mm] 181.1[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	LPCXpresso	トレース コース記 憶あり
RT22	アイス (ice) 桐山 大司 岐阜県立大垣工業高等学校 情報技術部	メカ: 2ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気: 1週間 / キット、その他 ソフト: 1ヶ月	NXPVS-WRC103LV 72[MHz] / 32[kB] / 8[kB] /	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 350[mAh] / N oiposi CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1717T003SR その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 10 [個] / TPS611 / 距離セ ンサ (反射光量をAD変換) /	4輪 直径25mm 幅15mm 補助輪なし	120x150x25[mm] 160[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	LPCXpresso	トレース コース記 憶あり
RT23	BB-03 (BB-03) 大橋 裕斗 岐阜県立大垣工業高等学校 情報技術部	メカ: 2ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気: 無し / キット、その他 ソフト: 2週間	NXPVS-WRC103LV 72[MHz] / 32[kB] / 8[kB] /	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 350[mAh] / N oiposi CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1717T003SR その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 10 [個] / TPS611 / ライン センサ (反射光量をAD変換) /	4輪 直径26mm 幅17mm 補助輪なし	140x150x24[mm] 140[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	LPCXpresso	トレース コース記 憶あり
RT24	s1 (esuwan) 細野 晋平 岐阜県立大垣工業高等学校 情報技術部	メカ: 1ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気: 1ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト: 一年	NXPVS-WRC103LV 72[MHz] / 32[kB] / 8[kB] /	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 300[mAh] / n ano-tech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / faulhaber1331 その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 10 [個] / TPS611 / ライン センサ (反射光量をAD変換) /	4輪 直径26mm 幅13mm 補助輪なし	150x140x30[mm] 170[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	LPCXPRESS O	トレース コース記 憶あり
RT25	IV号 (YONGOU) 佐々木 規人 立命館大学ロボット技術研究 会	メカ: 1週間 / オリジナル設計機体 電気: 1週間 / キット、その他 ソフト: 2週間	STmicrof303 180[MHz] / 512[kB] / 128[kB] /	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 360[mAh] / t ahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / pololu その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 7 [個] / LBRI27 / ラインセ ンサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径24mm 幅10mm 補助輪なし	100x100x35[mm] 150[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	mbed	トレース コース記 憶あり
RT26	冥王星 (pluto) 山本 一天 立命館大学ロボット技術研究 会	メカ: 1か月 / オリジナル設計機体 電気: 1か月 / キット、その他 ソフト: 1か月	STmicroSTM32F446 180[MHz] / 51[kB] / 12[kB] /	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 360[mAh] / T ahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER1717 tb6612fng その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 11 [個] / LBR-127hid / ラ インセンサ (反射光量をAD変換) /	4輪 直径23mm 幅10mm 補助輪なし	140x140x25[mm] 98[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	mbed EAGLE	トレース コース記 憶あり

ゼッケン	ロボット／参加者／所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪／補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
RT27	雷電B-01 (Raiden B - ZeroOne) LEE Sug Hyun 立命館大学ロボット技術研究会	メカ:2週間 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:一か月 / ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:2週間	STmicrostm32f303 72[MHz] / 64[kB] / 16[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 360[mAh] / Tahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Pololu 10:1 マイクロメタルギヤモーター TB6612FNG モータドライバ その他1無しその他2無し	赤外線センサ:7 [個] / LBR-127 / ラインセンサ (反射光量をAD変換)	2輪 直径26mm 幅12mm 補助輪なし	100x150x50[mm] 130[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	Mbed	トレース コース記憶なし
RT28	ティーゲル (Tiger) 村田 智美 立命館大学ロボット技術研究会	メカ:2ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:2ヶ月 / プリント基板 ソフト:1週間	AtmelATmega328 16[MHz] / 32[kB] / 2[kB] / 1[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 360[mAh] / tahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / RAI2W0029-SY6799 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:6 [個] / ITR20001/T / ラインセンサ (反射光量をAD変換)	2輪 直径30mm 幅23mm 補助輪なし	101x150x33[mm] 125[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	Visual Studio 2017 eagle	トレース コース記憶なし
RT29	RX-78 (RX-78) Heo Kun 立命館大学ロボット技術研究会	メカ:2週間 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:一か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:2週間	STmicrostm32f446 180[MHz] / 512[kB] / 128[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 360[mAh] / Tahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Pololu 10:1 TB6612FNG モータ ドライバ その他1無しその他2無し	赤外線センサ:9 [個] / LBR-127 / ラインセンサ (反射光量をAD変換)	2輪 直径26mm 幅12mm 補助輪なし	80x60x40[mm] 150[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	Mbed	トレース コース記憶なし
RT30	ブツリバ (butsuriba) 門野 広大 立命館大学ロボット技術研究会	メカ:2ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:1週間 / オリジナルプリント基板 ソフト:1週間	STmicroSTM32F405RG 84[MHz] / 1[MB] / 192[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 500[mAh] / Keeenstone CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 誉 21sHS-VIS TB6612FNG その他1無しその他2無し	赤外線センサ:10 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-9250 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / RPI-441C1 / 光学式	4輪 直径22mm 幅11mm 補助輪なし	105x130x25[mm] 137[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	STM32CubeIDE fusion360,kicad	トレース コース記憶あり
RT31	零式艦上戦闘機改六 (Reisen kai roku) 渡邊 悠希 立命館大学ロボット技術研究会	メカ:1か月 / オリジナル設計機体 電気:1か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:2か月	STmicroSTM32 180[MHz] / 512[kB] / 128[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 360[mAh] / Tahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER1331T その他1無しその他2無し	赤外線センサ:9 [個] / LBR-127 / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU9250 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / IE2-400 / 磁気式	4輪 直径24mm 幅10mm 補助輪なし	155x135x25[mm] 136[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	mbed EAGLE	トレース コース記憶あり
RT32	タピ生二世 (Tapiunisei) 葛生 葵 埼玉県立狭山工業高等学校電子機械科	メカ:5ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2週間 / ユニバーサル基板 ソフト:1ヶ月	MICROCHIP16F876A 20[MHz] / 8[kB] / 0.35[kB] / 0.25[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.4[V] / 600[mAh] / HYPERTENSION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon モーター DCX TB6643Q その他1無しその他2無し	赤外線センサ:7 [個] / 浜松フォトニクス / ラインセンサ (反射光量を2値化変換)	2輪 直径20.54mm 幅20.99mm 補助輪なし	170x172x19[mm] 331.5[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	MPLAB	トレース コース記憶なし
RT33	タピ谷 (Tapiyani) 水谷 颯汰 埼玉県立狭山工業高等学校電子機械科	メカ:5ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月 / ユニバーサル基板 ソフト:1ヶ月	MICROCHIP16F876A 20[MHz] / 8[kB] / 0.35[kB] / 0.25[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.4[V] / 600[mAh] / ハイパーイオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon モーター DCX TB6643KQ その他1無しその他2無し	赤外線センサ:7 [個] / 浜松フォトニクス S7136 / ラインセンサ (反射光量を2値化変換)	2輪 直径22mm 幅22mm 補助輪なし	200x175x20[mm] 302[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	MPLAB	トレース コース記憶なし
RT34	タピ野 2世 (Tapino nisei) 中野 泰将 埼玉県立狭山工業高等学校電子機械科	メカ:5か月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1か月 / ユニバーサル基板 ソフト:1か月	MICROCHIP30F4012 64[MHz] / 1.024[kB] / 2.048[kB] / 1.024[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.4[V] / 600[mAh] / HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 1 [個] / maxon モーターDCX TB6643KQ その他1無しその他2無し	赤外線センサ:8 [個] / 浜松フォトニクス S7136 / ラインセンサ (反射光量を2値化変換)	2輪 直径21.5mm 幅22mm 補助輪なし	180x175x37[mm] 290[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	MPLAB	トレース コース記憶なし
RT35	タピ岡 (Tapioka) 富岡 勇真 埼玉県立狭山工業高等学校電子機械科	メカ:5ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月 / ユニバーサル基板 ソフト:1ヶ月	MICROCHIP16F876A 20[MHz] / 8[kB] / 0.35[kB] / 0.25[kB]	LiPo / 4 [セルor本] / 14.8[V] / 350[mAh] / BBR CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon モーターDCX TB6643KQ その他1無しその他2無し	赤外線センサ:7 [個] / 浜松フォトニクス S7136 / ラインセンサ (反射光量を2値化変換)	2輪 直径23mm 幅23mm 補助輪なし	180x180x30[mm] 290[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	MPLAB	トレース コース記憶なし

ゼッケン	ロボット／参加者／所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪／補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
RT36	タビ山 (tapiyama) 丸山 真 埼玉県立狭山工業高等学校 電子機械科	メカ:5ヶ月 / グループ の標準設計機体、キット、 その他 電気:1ヶ月 / ユニバー サル基板 ソフト:1ヶ月	MICROCHIP16F876A 20[MHz] / 8[kB] / 0.35[kB] / 0.25[kB]	LiPo / 4 [セルor 本] / 14.8[V] / 350[mAh] / BBR CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon モーター DCX TB6643KQ その他1無しその他2無し	赤外線センサ:7 [個] / 浜松フォトニクス / ラインセンサ (反射光量を2値化変換)	2輪 直径21mm 幅22.5mm 補助輪なし	190x175x30[mm] 289[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	MPRAB	トレース コース記 憶なし
RT37	タビ高 (Tapikou) 小高 北斗 埼玉県立狭山工業高等学校 電子機械科	メカ:5ヶ月 / グループ の標準設計機体、キット、 その他 電気:1ヶ月 / ユニバー サル基板 ソフト:1ヶ月	MICROCHIP16F876A 20[MHz] / 8[kB] / 0.35[kB] / 0.25[kB]	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 360[mAh] / HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon モーター DCX TB6643KQ その他1無しその他2無し	赤外線センサ:7 [個] / 浜松フォトニクス / ラインセンサ (反射光量を2値化変換)	2輪 直径22mm 幅22mm 補助輪なし	190x175x30[mm] 295[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	MPLAB	トレース コース記 憶なし
RT38	KZ-2 (KZ-2) 神田 一瑛 埼玉県立新座総合技術高等 学校	メカ: / 電気: / ソフト:	[MHz] / / /	/ [セルor本] / [V] / [mAh] / / [セルor本] / [V] / [mAh] /	0 [個] / その他1無しその他2無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g] [m/s] / [m/s/s] / [m/s]		未回答
RT39	KZ-2(改) (KZ-2(KAI)) 島山 和昭 埼玉県立新座総合技術高等 学校	メカ:3日 / オリジナル 設計機体 電気:3日 / ユニバー サル基板(オリジナル 設計) ソフト: けっこうな時間	RenesasR5F52206BDFM 20[MHz] / 256[kB] / 16[kB] /	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 300[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon RE16 TB6643KQ その他1無しその他2無し	赤外線センサ:5 [個] / 浜松フォトニクス S7136 / ラインセンサ (反射光量を2値化 変換) /	2輪 直径22mm 幅20mm 補助輪なし	140x175x45[mm] 320[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開 発ソフト JWCAD	トレース コース記 憶なし
RT40	黄金鱒 (ougonaji) 大橋 辰也 埼玉県立新座総合技術高等 学校	メカ:1週間 / オリジナル 設計機体 電気:1週間 / ユニバー サル基板(オリジナル 設計) ソフト:1週間	MICROCHIPPIC30F4012 86[MHz] / 48[kB] / 2[kB] / 1[kB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 240[mAh] / タ マゾー LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 180[mAh] / ハイベリオン	DCモータ 2 [個] / Maxon TB6643KQ その他1無しその他2無し	赤外線センサ:6 [個] / 浜松ホトニクス / ラインセンサ (反射光量をAD変換) /	4輪 直径23mm 幅20mm 補助輪なし	120x160x60[mm] 300[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	MPLAB	トレース コース記 憶なし
RT41	とんとんTV (tontontv) 森田 隆介 埼玉県立新座総合技術高等 学校電子機械科	メカ: / 電気: / ソフト:	[MHz] / / /	/ [セルor本] / [V] / [mAh] / / [セルor本] / [V] / [mAh] /	0 [個] / その他1無しその他2無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g] [m/s] / [m/s/s] / [m/s]		未回答
RT42	HR_1 (HR_1) 橋本 凌佑 埼玉県立新座総合技術高等 学校電子機械科	メカ: / 電気: / ソフト:	[MHz] / / /	/ [セルor本] / [V] / [mAh] / / [セルor本] / [V] / [mAh] /	0 [個] / その他1無しその他2無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g] [m/s] / [m/s/s] / [m/s]		未回答
RT43	YK-1 (YK1) 安田 一樹 埼玉県立新座総合技術高等 学校電子機械科	メカ:3ヶ月 / グループ の標準設計機体、キット、 その他 電気:1ヶ月 / ユニバー サル基板 ソフト:2週間	RenesasR5F52206BDFM 20[MHz] / 256[kB] / 16[kB] /	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 850[mAh] / YKPOM CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon RE16 TB6643KQ その他1無しその他2無し	赤外線センサ:7 [個] / 浜松フォトニクス S7136 / ラインセンサ (反射光量を2値化 変換) /	2輪 直径23mm 幅21mm 補助輪なし	161x179x57[mm] 360[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開 発ソフト JWCAD	トレース コース記 憶なし
RT44	ティラサウ (telirasau) 吉永 凌 埼玉県立新座総合技術高等 学校電子機械科	メカ:8ヶ月 / グループ の標準設計機体、キット、 その他 電気:8ヶ月 / ユニバー サル基板 ソフト:3ヶ月	RenesasR5F52206BDFM 20[MHz] / 256[kB] / 16[kB] /	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 850[mAh] / Kypom CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon RE16 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:7 [個] / 浜松フォトニクス S7136 / ラインセンサ (反射光量を2値化 変換) /	2輪 直径23mm 幅20mm 補助輪なし	170x185x53[mm] 390[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開 発ソフト JWCAD	トレース コース記 憶なし
RT45	ICONIC (ICONIC) 福永 大稀 埼玉県立新座総合技術高等 学校電子機械科	メカ:2日 / グループの 標準設計機体、キット、 その他 電気:2ヶ月 / ユニバー サル基板 ソフト:1ヶ月	RenesasR5F52206BDFM 20[MHz] / 256[kB] / 16[kB] /	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 300[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon RE16 TB6643KQ その他1無しその他2無し	赤外線センサ:7 [個] / 浜松フォトニクス S7136 / ラインセンサ (反射光量を2値化 変換) /	2輪 直径20mm 幅20mm 補助輪なし	145x175x25[mm] 350[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開 発ソフト	トレース コース記 憶あり

ゼッケン	ロボット／参加者／所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪／補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
RT46	LT-01 (LT-01) 大澤 佑市 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部	メカ:3日 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3日 / ユニバーサル基板 ソフト:3日	RenesasR5F52206BDFM 32[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 300[mAh] / 不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon motor その他1無しその他2無し	赤外線センサ:7 [個] / 東芝 / ラインセンサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径22mm 幅22mm 補助輪なし	180x170x50[mm] 350[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト	トレース コース記憶なし
RT47	Schwarz (Schwarz) 黒澤 舞 東京電子専門学校	メカ:2ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:2ヶ月	MICROCHIPdsPIC30F4012 96[MHz] / 48[kB] / 2[kB] / 1[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 240[mAh] / HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Maxon RE16 TB6643KQ その他1無しその他2無し	赤外線センサ:7 [個] / S7136+TLN101A / ラインセンサ (反射光量を2値化変換) /	2輪 直径22mm 幅20mm 補助輪なし	158x173x35[mm] 150[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	MPLAB	トレース コース記憶なし
RT48	Re:arrow (Re:arrow) 松本 直紀 東京電子専門学校	メカ:3日 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:7日 / ユニバーサル基板 ソフト:10日	MICROCHIPPIC876A 20[MHz] / 0.36[kB] / 0.25[kB] /	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 550[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON その他1無しその他2無し	赤外線センサ:7 [個] / S7136 / ラインセンサ (反射光量を2値化変換) /	2輪 直径20mm 幅30mm 補助輪なし	200x200x50[mm] 400[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	MPLAB	トレース コース記憶なし
RT49	NCC011 (NCC011) 谷内田 茂成 新潟コンピュータ専門学校	メカ:1年 / オリジナル設計機体 電気:1年 / キット、その他 ソフト:1年	RenesasRX62T 12[MHz] / / 16[kB] / 256[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 120[mAh] / ハイペリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON その他1無しその他2無し	赤外線センサ:11 [個] / TOSHIBA / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / ラインセンサ (反射光量を2値化変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / STマイクロ / デジタル値出力型 /	2輪 直径35mm 幅10mm 補助輪なし	170x140x50[mm] 160[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト	トレース コース記憶あり
RT50	C-02 (C-02) 田中 洋輔 新潟コンピュータ専門学校	メカ:2週間 / オリジナル設計機体 電気:3週間 / オリジナルプリント基板 ソフト:4週間	STmicroSTM32F103 72[MHz] / / 20[kB] / 64[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 180[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:7 [個] / TPR-105F / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / ラインセンサ (反射光量を2値化変換) / エンコーダ:1 [個] / 自作 / 光学式 /	2輪 直径33mm 幅6mm 補助輪なし	180x150x33[mm] 105[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	Arduino IDE Kicad	トレース コース記憶あり
RT51	NEG-Arise (NEG-Arise) 増田 龍備 新潟コンピュータ専門学校	メカ:1年 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1年 / キット、その他 ソフト:2週間	RenesasRX62T 12[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 256[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 120[mAh] / HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON DCX その他1無しその他2無し	赤外線センサ:11 [個] / TOSHIBA / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / ラインセンサ (反射光量を2値化変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / STmicro / デジタル値出力型 /	4輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし	150x140x40[mm] 180[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト	トレース コース記憶あり
RT52	NCC-BLACK (enushishiburakku) 菅 歩夢 新潟コンピュータ専門学校	メカ:1年 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1年 / キット、その他 ソフト:二週間	RenesasRX62T 12[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 256[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 120[mAh] / HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON DCX その他1無しその他2無し	赤外線センサ:11 [個] / TOSHIBA / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / ラインセンサ (反射光量を2値化変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / STmicro / デジタル値出力型 /	4輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし	150x140x40[mm] 180[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト	トレース コース記憶あり
RT53	NCC-WHITE (ncc white) 大野 大 新潟コンピュータ専門学校	メカ:1年 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1年 / キット、その他 ソフト:2週間	RenesasRX62T 12[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 256[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 120[mAh] / HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON DCX その他1無しその他2無し	赤外線センサ:11 [個] / TOSHIBA / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / ラインセンサ (反射光量を2値化変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / STmicro / デジタル値出力型 /	4輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし	150x140x40[mm] 180[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト	トレース コース記憶あり
RT54	NCC-Titan (ncc-titan) 新保 智大 新潟コンピュータ専門学校	メカ:1年 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1年 / キット、その他 ソフト:2週間	RenesasRX62T 12[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 256[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 120[mAh] / HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON DCX その他1無しその他2無し	赤外線センサ:11 [個] / TOSHIBA / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / ラインセンサ (反射光量を2値化変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / STmicro / デジタル値出力型 /	4輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし	150x14x40[mm] 180[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト	トレース コース記憶あり

ゼッケン	ロボット／参加者／所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪／補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
RT55	TypeS_ver4.0 (TypeS_ver4.0) 関 隆哉 日本工業大学滝田研究室	メカ:一か月 / オリジナル設計機体 電気:一か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:一か月	STmicrostm32f407vgt6 168[MHz] / 1[MB] / 192[kB] /	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 260[mAh] / n anotech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon re10L tb6612fng その他1無しその他2無し	赤外線センサ:12 [個] / LBR-127HLD / ラ インセンサ (反射光量をAD変換) / 可視光センサ:2 [個] / 赤色led / ライン センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / mpu9250 / AD 変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / maxon / /	4輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし	120x160x20[mm] 120[g] 左右(4輪)速度差方式 3[m/s] / [m/s/s] / 1[m/s]	SW4STM32 fusion360,kic ad	トレース コース記 憶あり
RT56	Crystal Bowie (Crystal Bowie) 松本 修尚 電気通信大学ロボメカ工房 OB	メカ:1ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:1か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:1か月	STmicrostm32f411re 100[MHz] / 1[kB] / 1[kB] / 1[kB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 180[mAh] / ハイベリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / dcox10-1 tb6614 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:24 [個] / tpr10 / 距離セン サ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / mpu6000 / デジ タル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5050 / 磁気式 /	4輪 直径26mm 幅6mm 補助輪なし	150x150x30[mm] 100[g] 左右(4輪)速度差方式 4[m/s] / 8 [m/s/s] / 1[m/s]	秋月開発ソフ ト fusion360,eag le	トレース コース記 憶なし
RT57	VerdiRT18.1 (VerdiRT18.1) 平井 秀一 アニキと愉快的仲間たち / 厚 木ロボット研究会	メカ:1年 / オリジナル設計機体 電気:1年 / オリジナルプリント基板 ソフト:4ヶ月	RenesasRX64M 120[MHz] / 4.096[MB] / 512[kB] / 64[kB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 120[mAh] / H yperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Maxon DCX10S ディスクリット RT9625AZQW + SIZ322DT センサー操舵 DCモータ 1 [個] / Maxon RE6 + GP6A その他2無し	赤外線センサ:8 [個] / SHARP GP2S700 / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / TDK Invensens ICM20602 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / Maxon ENX 10 EASY1024 / 磁気式 /	4輪 直径21.3mm 幅7mm 補助輪なし	153x146x21.3[mm] 75[g] 左右(4輪)速度差方式 4[m/s] / 10 [m/s/s] / 1.4[m/s]	RENESAS開 発ソフト EAGLE	トレース コース記 憶なし
RT58	錦蜂式 (nishiki) 寺崎 清 アニキと愉快的仲間たち	メカ:3日 / オリジナル設計機体 電気:3日 / オリジナルプリント基板 ソフト:1週間	STmicroSTM32F411CEU6 64[MHz] / 512[kB] / 128[kB] /	LiPo / 1 [セルor 本] / 3.7[V] / 70[mAh] / Hy perion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:9 [個] / ** / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ** / デジタル値 出力型 / エンコーダ:2 [個] / ** / 光学式 /	2輪 直径13mm 幅4mm 補助輪なし	60x40x12[mm] ...[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	GCC eagle	トレース コース記 憶あり
RT59	Rabbit 2 (Rabbit 2) 橋田 圭介	メカ:2 / オリジナル設計機体 電気:2 / オリジナルプリント基板 ソフト:2	NXPipc1343 72[MHz] / 8[kB] / 8[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 330[mAh] / h yperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber TB6612FNG その他1無しその他2無し	赤外線センサ:10 [個] / TLN115A, TPS611 / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / Faulhaber IE2-400 / 光学式 /	4輪 直径25mm 幅13mm 補助輪なし	150x150x25[mm] 160[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	lpcpresso fusion360,PC BE	トレース コース記 憶あり
RT60	GodSpeed (GodSpeed) 黒川 旭 極東技術結社 鎌倉支部	メカ:24時間 / オリジナル設計機体 電気:8時間 / オリジナルプリント基板 ソフト:8時間	AtmelATmega328P 16[MHz] / 32[kB] / 2[kB] /	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 560[mAh] / B ATON CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / KOサー ボ搭載品 BD65496MUV 前輪ステアリング用 DCモ ータ 1 [個] / KOサーボ搭 載品 その他2無し	赤外線センサ:6 [個] / ロボテナショップ 取扱商品 / ラインセンサ (反射光量をAD変 換) / ラインセンサ (反射光量を2値化変 換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MTU-6050 / デジ タル値出力型 / エンコーダ:1 [個] / 日本電産コパル電子 、RE12D / 光学式 /	2輪 直径38mm 幅20mm 補助輪2輪	192x145x48[mm] 267[g] ステアリング (舵切り輪) 型 直径20mm	Arduinoプロ グラミング環 境 頭脳RAPID、 PCBE	トレース コース記 憶なし
RT61	Pteromyini (Pteromyini) 前田 優 極東技術結社 湘南支部	メカ:2週間? (製作中) / オリジナル設計機体 電気:2週間? (製作中) / キット、その他 ソフト:2週間? (製作 中)	AtmelAtmelATMEGA328P 16[MHz] / 32[kB] / 4[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 360[mAh] / k ypom CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / Hyperion HP- DCM082313KV ステアリング DCモータ 2 [個] / Hyperion HP- DCM082313KV その他2無し	赤外線センサ:13 [個] / TPR-105F / ラ インセンサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-6050 / デジ タル値出力型 / エンコーダ:1 [個] / COPAL RE12D-300- 201-1/E / 光学式 /	4輪 直径20mm 幅10mm 補助輪なし	200x165x40[mm] 200[g] ステアリング (舵切り輪) 型 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	arduino Autocad	トレース コース記 憶なし
RT62	Jack-pot (Jack pot) 野村 慎之介 天竜技術集団	メカ:8か月 / オリジナル設計機体 電気:8か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:8か月	RenesasRX631 96[MHz] / 2.048[MB] / 256[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 260[mAh] / n ano-teck CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1717SR その他1無しその他2無し	赤外線センサ:6 [個] / QRE1113GR / 距離 センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU9250 / デジ タル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IE1024 / 磁気式 /	4輪 直径24mm 幅11mm 補助輪なし	150x150x24[mm] 120[g] 左右(4輪)速度差方式 3[m/s] / 6 [m/s/s] / 1.2[m/s]	RENESAS開 発ソフト	トレース コース記 憶あり
RT63	MK-5 (MK-5) 高柳 智 からくり工房A:Mac	メカ:1ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:1ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:3週間	RenesasR5F5651EDDFB 120[MHz] / 2[MB] / 640[kB] / 32[kB]	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 120[mAh] / HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1717T003SR TB67H450FNG TOSHIBA その他1無しその他2無し	赤外線センサ:21 [個] / Vishay TEKT5400S-ASZ / 距離センサ (反射光量を AD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense MPU6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IEH2-4096 / 磁気式	2輪 直径25mm 幅12mm 補助輪なし	143x144x30[mm] 150[g] 左右(4輪)速度差方式 2[m/s] / 5 [m/s/s] / 1[m/s]	RENESAS開 発ソフト Fusion360、P CBE	トレース コース記 憶あり

ゼッケン	ロボット／参加者／所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪／補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
RT64	RedSpecial (RedSpecial) 猪野 貴之 からくり工房A:Mac	メカ:1 / オリジナル設計機体 電気:3 / オリジナルプリント基板 ソフト:1	AtmelATmega32u4 16[MHz] / 32[kB] / 2.5[kB] / 1[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.7[V] / 220[mAh] / ハイベリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / DCX12L SIA519EDJ その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / QSD2030 // 電流をIV変換して使用	4輪 直径26mm 幅11mm 補助輪なし	150x150x30[mm] 150[g] 左右(4輪)速度差方式 4[m/s] / 10 [m/s/s] / 2[m/s]	Arduino Fusion360, Kicad.LTspice	トレース コース記憶あり
RT65	hamal (hamal) 高村 紀之 福井大学 からくり工房1.Sys	メカ:紀之 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:紀之 / オリジナルプリント基板 ソフト:紀之	RenesasRX631 10[MHz] / 2.048[kB] / 256[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 4.1[V] / 1000[mAh] / Turnigy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 1331SR その他1無しその他2無し	赤外線センサ:14 [個] / LBR127HLD / 距離センサ (反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / IE-400 / 磁気式 /	4輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	160x80x20[mm] 300[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト	トレース コース記憶なし
RT66	ケロ号 (kerogou) 金子 萌 福井大学 からくり工房1.Sys	メカ:3か月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3か月 / キット、その他 ソフト:2か月	RenesasRX220 32[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 1100[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / タミヤ FA-130 DRV8835 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:5 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径38mm 幅5mm 補助輪なし	140x130x50[mm] 215[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト	トレース コース記憶なし
RT67	昼夜逆転 (being a night owl) 中村 樹弥 福井大学 からくり工房1.Sys	メカ:3ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月 / ユニバーサル基板 ソフト:3ヶ月	STmicroSTM32F405RGT6 168[MHz] / 1[MB] / 196[kB] / 1[MB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 1100[mAh] / Hyperion LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 1100[mAh] / Hyperion	DCモータ 2 [個] / タミヤ FA-130 DRV8835 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:6 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径38mm 幅5mm 補助輪なし	140x130x50[mm] 215[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	stm32cubeide	トレース コース記憶なし
RT68	F・R (FR) 澤崎 澁斗 福井大学 からくり工房1.Sys	メカ:2か月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2か月 / ユニバーサル基板 ソフト:2ヶ月	RenesasRX220 32[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 1000[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / タミヤ FA-130 DRV8835 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:5 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径60mm 幅5mm 補助輪なし	230x115x83[mm] 340[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト EAGLE	トレース コース記憶なし
RT69	イーグル (eagle) 鷲見 直也 福井大学 からくり工房1.Sys	メカ:2か月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2か月 / ユニバーサル基板 ソフト:2か月	RenesasRX220 32[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 1100[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / tamiya ギアボックスセット その他1無しその他2無し	赤外線センサ:5 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径30mm 幅2mm 補助輪なし	180x110x40[mm] 230[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト	トレース コース記憶なし
RT70	オピオン (ophion) 岩崎 智哉 福井大学 からくり工房1.sys	メカ:3か月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1か月 / ユニバーサル基板 ソフト:2か月	RenesasRX220 32[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 1000[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / タミヤ FA-130 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:5 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径38mm 幅5mm 補助輪なし	160x130x80[mm] 250[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト	トレース コース記憶なし
RT71	Cyndarquill (Cyndarquill) 関谷 奈歩 福井大学 からくり工房1.Sys	メカ:一ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:一ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:一ヶ月	STmicroSTM32F405RGT6 16[MHz] / 1[MB] / 192[kB] / 1[MB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 280[mAh] / Eflite CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1331-006SR TB6612FNG その他1無しその他2無し	赤外線センサ:11 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IE2-400 / 磁気式 /	4輪 直径27.5mm 幅11.2mm 補助輪なし	100x140x30[mm] 130[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	STM32CubeIDE	トレース コース記憶なし
RT72	飛車 (hisha) 田口 史也 福井大学 からくり工房1.Sys	メカ:3ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月 / ユニバーサル基板 ソフト:3ヶ月	RenesasRX220 32[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 1000[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / タミヤ FA-130 DRV8835 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:6 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径50mm 幅5mm 補助輪なし	170x155x75[mm] 350[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	RENESAS開発ソフト	トレース コース記憶なし

ゼッケン	ロボット／参加者／所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック／ROM／RAM／DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪／補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
RT73	マーカーは右も左も見ないです (No-Marker-Sensor-Machine) 長尾 晃一朗 福井大学 からくり工房1.Sys	メカ:1週間 / オリジナル設計機体 電気:1週間 / オリジナルプリント基板 ソフト:1週間	STmicroSTM32F103T8U7TR 72[MHz] / 64[kB] / 20[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 180[mAh] / nanotech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1331 T006 S 東芝 TB6612FNG その他1無しその他2無し	赤外線センサ:10 [個] / EVERLIGHT P115-21B / TR8 / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IE2-400 / 磁気式 /	2輪 直径27mm 幅3mm 補助輪なし	91x106x37[mm] 96[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	STM32Cube IDE DesignSpark Mechanical, eagle	トレース コース記 憶あり
RT74	Warlock (Warlock) 山田 真 福井大学 からくり工房1.Sys	メカ:1ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:1ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:1ヶ月	RenesasRX71M 240[MHz] / 4[MB] / 512[kB] / 64[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.6[V] / 220[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / Racerstar 8520 TB67H450FNG その他1無しその他2無し	赤外線センサ:12 [個] / SFH4059-QS, SIM-030ST, SFH 3015 FA, PS1 / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ICM-20689 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / MA-730 / 磁気式 /	4輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし	125x122x27[mm] 92.6[g] 左右(4輪)速度差方式 0[m/s] / 0 [m/s/s] / 0[m/s]	RENESAS開 発ソフト Fusion360, Quadcept	トレース コース記 憶なし
RT75	HM-2019 (HM-2019) 西崎 伸吾 厚木ロボット研究会	メカ:1ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:1ヶ月	AtmelATMEGA2560 16[MHz] / 256[kB] / 8[kB] / 4[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 300[mAh] / nano-tech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Pololu 10:1 Micro Metal Gearmotor HP 6V 東芝 TB6612 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:12 [個] / OSRAM SFH 9206 / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / TDK InvenSense MPU 9250 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / Pololu Magnetic Encoder Pair Kit / 磁気式 / 12 CPR: 2, 7-18V	2輪 直径29mm 幅13mm 補助輪なし	137x180x30[mm] 140[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	Arduino IDE Fusion360, Ki cad	トレース コース記 憶あり
RT76	乱気流 1.9 (Turbulence ver.1.9) 藤澤 彰宏	メカ:1年 / オリジナル設計機体 電気:1年 / オリジナルプリント基板 ソフト:1年	STmicroSTM32F103 72[MHz] / 64[kB] / 20[kB] / 256[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 8.7[V] / 300[mAh] / TBS CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / STLJapan ダウンフォースファンユニット DCモータ 4 [個] / betafpv その他2無し	赤外線センサ:6 [個] / 汎用フォトトランジスタ / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / 可視光センサ:2 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU9250 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / RE12D / 光学式 /	4輪 直径20mm 幅10mm 補助輪なし	100x150x20[mm] 180[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	ArduinoIDE	トレース コース記 憶あり
RT77	Taruga01 (TarugaZeroOne) 黄 仁大	メカ:1か月 / オリジナル設計機体 電気:1か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:1か月	RenesasR5F571MFDFFP#V0 240[MHz] / 4[MB] / 512[kB] / 64[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 240[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1331T006S TB6612FNG その他1無しその他2無し	赤外線センサ:16 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / IE2-400 / 磁気式 /	4輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし	130x140x40[mm] 150[g] 左右(4輪)速度差方式 6[m/s] / 10 [m/s/s] / 1.0[m/s]	RENESAS開 発ソフト Fusion 360, EAGLE	トレース コース記 憶あり
RT78	nkctracergf (nkctracergf) 長島 鮎汰 名古屋工学院専門学校	メカ:0ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:0ヶ月 / キット、その他 ソフト:3ヶ月	RenesasSH/71253VN50 25[MHz] / 128[kB] / 8[kB] / 128[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 240[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / faulhaber 1331 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:11 [個] / letex technology Corp.、LBR-127HLD / ラインセンサ (反射光量をAD変換) /	4輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし	110x139x30[mm] 140[g] 左右(4輪)速度差方式 4.5[m/s] / [m/s/s] / 1.2[m/s]	RENESAS開 発ソフト PCBE	トレース コース記 憶あり
RT79	FRAGILE019RT (FRAGILE019RT) 河野 純也	メカ:1年 / オリジナル設計機体 電気:1年 / オリジナルプリント基板 ソフト:1年	RenesasH8-3694 20[MHz] / 32[kB] / 2[kB] / 2[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 180[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / Namiki + 不明 ステアリング DCモータ 1 [個] / Namiki その他2無し	CCDセンサ:1 [個] / TSL201 / Line CCD ジャイロセンサ:1 [個] / 失念 / AD変換して取込む / エンコーダ:1 [個] / RE12D / 光学式 /	4輪 直径24mm 幅12mm 補助輪なし	125x132x45[mm] 120[g] ステアリング(舵切り輪)型 7.5[m/s] / 9.8 [m/s/s] / 7.5[m/s]	秋月開発ソフト EAGLE	トレース コース記 憶あり
RT80	FujitoraBot FALSE Alex Santos OPRobots	メカ:10 months / オリジナル設計機体 電気:2 month / オリジナルプリント基板 ソフト:7 months	STmicroSTM32F405RGT6 168[MHz] / 1.024[MB] / 192[kB] /	LiPo / 2 [セルor本] / 8.4[V] / 450[mAh] / GNB CPU関係と共用	GNB 2 [個] / EMAX RS1306B 2700KV ESC BS41 Biheli_s 4x15A Blow upwards, + grip Brushless 2 [個] / Happymodel 1104 7500kv その他2無し	赤外線センサ:16 [個] / QRE1113GR / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / AMS5040-ASST / 磁気式 / 10bit Rotary Sensor - hall effect	4輪 直径25.5mm 幅13mm 補助輪なし	183x144x60[mm] 125[g] 左右(4輪)速度差方式 5[m/s] / [m/s/s] / [m/s]	VSCode - PlatformIO - LibOpenCM3 SketchUp & FreeCAD	トレース コース記 憶あり
RT81	Jehu 4 FALSE David Otten Massachusetts Institute of Technology	メカ:1 year / オリジナル設計機体 電気:1 year / オリジナルプリント基板 ソフト:1 year	MICROCHIPDSPIC33EP512G M306 59 MHz[MHz] / 512[kB] / 48[kB] /	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 180[mAh] / Lectron Pro CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber DMHC3025LSD H-bridge with IR4427S gate drivers その他1無しその他2無し	赤外線センサ:1 [個] / Hamamatsu S3274 / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense MPU-6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / Faulhaber IE2-512 / 磁気式 / 512 lines per revolution その他:2 [個] / Optek OPB732 / detect turn and start/finish markers	2輪 直径22.5mm 幅8.0mm 補助輪なし	27x150x66[mm] 87[g] 左右(2輪)速度差方式 0.6[m/s] / 1.0 [m/s/s] / 0.6[m/s]	Microchip Assembler, MPLAB X IDE Cadkey, PowerLogic, PowerPCB	トレース コース記 憶あり

ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
RT82	Ning3 FALSE Ng Beng Kiat Ngee Ann Polytechnic	メカ:2 mth /オリジナル設計機体 電気:2 mth /オリジナルプリント基板 ソフト:4 mth	STmicrostm32f407 100[MHz] /1[MB] / 128[kB] /	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.8[V]/280[mAh]/H obbyKing CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / faulhaber DRV8836 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:15 [個] / KP-2012 F3C/P3C / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / 940nm	4輪 直径24mm 幅10mm 補助輪なし	155x158x24[mm] 130[g] 左右(4輪)速度差方式 4[m/s]/ 12 [m/s/s]/ 1[m/s]	Eclipse ironcad/cadstar	トレース コース記 憶あり
RT83	Charlie FALSE Tan Song Jun Ngee Ann Polytechnic	メカ:1 months /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2 month /ユニバーサル基板 ソフト:3 month	STmicrostm32f4 64[MHz] /1.024[MB] / 128[kB] /	LiPo/ 2 [セルor 本]/8[V]/240[mAh]/??? CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / faulhaber TI DRV88 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:8 [個] / OREI113R / ラインセンサ (反射光量をAD変換) /	4輪 直径24mm 幅10mm 補助輪なし	170x160x24[mm] 150[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	Eclipse eagle	トレース コース記 憶なし
RT84	dandan FALSE Shih-Lin, Chen Lunghwa University of Science and Technology	メカ:third year in univer /オリジナル設計機体 電気:third year in univer /オリジナルプリント基板 ソフト:third year in univer	STmicroSTM32F405 168[MHz] /196[kB] / 64[kB] / 1[MB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/8.4[V]/350[mAh]/F ullimax CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / faulhaber その他1無しその他2無し	赤外線センサ:940 [個] / OSE1L1 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / 可視光センサ:940 [個] / TL262R / 距離センサ (反射光量をAD変換) / エンコーダ:1024 [個] / faulhaber IE21024 / 磁気式 /	4輪 直径27mm 幅1.2mm 補助輪なし	140x950x30[mm] 230[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	MDK-Arm Altium Designer	トレース コース記 憶あり
RT85	Master3 FALSE 李 有名 Lunghwa University of Science and Technology	メカ:2019/07 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2019/07 /プリント基板 ソフト:2019/07	STmicroSTM32F405 168[MHz] /1.024[MB] / 28[kB] /	LiPo/ 2 [セルor 本]/8.4[V]/200[mAh]/H yperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / xinhemotor TC4427+ZXMH3A01T8 Downforce DCモータ 4 [個]] / Happymodel その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / VISHAY / 距離センサ (反射光量をAD変換) / high speed and high sensitive エンコーダ:1 [個] / AS5145 / 磁気式 / 10BIT	2輪 直径24mm 幅11mm 補助輪なし	100x100x50[mm] 100[g] 左右(4輪)速度差方式 3[m/s]/ 01 [m/s/s]/ 150[m/s]	Keil uVision 5 Solidwork/AltiumDesigner	トレース コース記 憶あり
RT86	Psyduck FALSE Li-Chung, Lin Lunghwa University of Science and Technology	メカ:1 months /オリジナル設計機体 電気:2 months /オリジナルプリント基板 ソフト:3 months	STmicroSTM32F405RGT6 168[MHz] /1[MB] / 64[kB] / 1[MB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/8.4[V]/250[mAh]/H yperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER ZXMH3F381N8 push down DCモータ 1 [個]] / Happynodel その他2無し	赤外線センサ:7 [個] / OSE-1L1 and TSL262 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER EN-IE2 1024 / 磁気式 /	4輪 直径27mm 幅11.5mm 補助輪なし	120x100x35[mm] 170[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	Keil uVision5 SolidWorks/Altium Designer	トレース コース記 憶あり
RT87	Slug.III FALSE CHAO-WEI CHEN	メカ:Two months /オリジナル設計機体 電気:Two months /オリジナルプリント基板 ソフト:Two months	MICROCHIPdsPIC33FJ128MC804 40[MHz] /128[kB] / 16[kB] /	リチウム一次電池/ 2 [セルor 本]/8.4[V]/250[mAh]/h yperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER その他1無しその他2無し	赤外線センサ:6 [個] / OPTO SENSOR/OSE-1L1 / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER/IE2-1024 / 磁気式 /	4輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし	125x100x25[mm] 124[g] 左右(4輪)速度差方式 460[m/s]/ 14 [m/s/s]/ 130[m/s]		トレース コース記 憶あり
RT88	忠誠兩號 FALSE CHEN, GUAN-WEI	メカ:2019 /オリジナル設計機体 電気:2019 /オリジナルプリント基板 ソフト:2019	MICROCHIPDSPIC33EP256MU806 60[MHz] /256[kB] / 256[kB] / 256[kB]	リチウム一次電池/ 2 [セルor 本]/8.6[V]/250[mAh]/H YPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / JD20 L002A229 2 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:940 [個] / SFH4545 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / エンコーダ:6 [個] / myself / 光学式 /	4輪 直径23mm 幅10mm 補助輪なし	100x90x24[mm] 110[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	mplabx x2	トレース コース記 憶あり
RT89	Hayataro1-1 (Hayatarou one - one) 豊永 拓人 天電技術集団	メカ:2か月 /オリジナル設計機体 電気:1か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:1か月	RenesasR5F5631FDDFP 100[MHz] /2[MB] / 256[kB] /	LiPo/ 1 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh]/H yperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 1717T006SR その他1無しその他2無し	赤外線センサ:6 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / LSM6DS3 / A D 変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / IE2-1024 / /	2輪 直径20mm 幅10mm 補助輪なし	100x130x3[mm] 130[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	RENESAS開 発ソフト Fusion360	トレース コース記 憶あり

ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/補助輪	サイズ 長さx幅x高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
RT90	Whitechip 8 (whitechip 8) 落合 誠治 天電技術集団	メカ:3か月 / オリジナル設計機体 電気:3か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:2年	RenesasRX64M 120[MHz] / 2[MB] / 512[kB] / 64[kB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 260[mAh] / Turnigy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber TB6614FNG その他1無しその他2無し	赤外線センサ:16 [個] / SHARP / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / STマイクロ / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / MTL / 光学式 /	4輪 直径27mm 幅9mm 補助輪なし	160x150x27[mm] 170[g] 左右(4輪)速度差方式 ?[m/s]/ 7 [m/s/s]/ ?[m/s]	RENESAS開発ソフト	トレース コース記憶あり
RT91	美影2-P (mikage ni mainasu pi) 中島 史敬	メカ:2016.06~ / オリジナル設計機体 電気:2016.07~ / オリジナルプリント基板 ソフト:2016.08~	RenesasSH7137 80[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 256[kB]	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 240[mAh] / ハイベリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Maxon DCX14L その他1無しその他2無し	赤外線センサ:14 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / Analog Devices ADXRS610 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / Maxon ENX10EASY / 磁気式 /	4輪 直径26mm 幅10mm 補助輪なし	123x150x26[mm] 192[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	Best Technology 開発ソフト 鍋CAD PCBE	トレース コース記憶あり
RT92	RS-110 (RS-110) 遠藤 隆記 極東技術結社	メカ:3か月 / オリジナル設計機体 電気:3か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:3か月	RenesasR5F5631FDDFP 96[MHz] / 2.048[MB] / 256[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 350[mAh] / ハイベリオン CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / 不明、 マイクロドローン用コアレス モーター ステアリングサーボ DCモ ータ 2 [個] / 不明、マイク ロドローン用コアレスモ ーター その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / 未定 / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / 未定 / デジタル値出力型 / エンコーダ:1 [個] / 未定 / 光学式 /	4輪 直径30mm 幅20mm 補助輪なし	180x170x40[mm] 130[g] ステアリング(舵切り輪)型 [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	RENESAS開発ソフト	トレース コース記憶あり
RT93	wisteria (wisteria) 井口 颯人 千葉工業大学 reRo	メカ:5ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:3ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:1ヶ月	STmicroSTM32F405RGT6 168[MHz] / 1[MB] / 196[kB] /	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 120[mAh] / HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Maxon DCX10L DRV8873H その他1無しその他2無し	赤外線センサ:16 [個] / TMT7100X01 / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / ラインセンサ (反射光量を2値化変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ICM20648 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / Maxon ENX10 EASY 512MP / 光学式 / その他:2 [個] / INA260 / 電流センサ	4輪 直径22mm 幅12mm 補助輪なし	125x170x22[mm] 100[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	STM32CubeIDE kicad5.1.2, Inventor2018	トレース コース記憶あり
RT94	SERAPH (SERAPH) 尾山 颯汰 立命館大学ロボット技術研究会	メカ:3ヶ月ぐらい / オリジナル設計機体 電気:3ヶ月ぐらい / オリジナルプリント基板 ソフト:3ヶ月ぐらい	STmicrostm32f446 180[MHz] / 512[kB] / 128[kB] /	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 360[mAh] / ahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER1717 tb6612fng その他1無しその他2無し	赤外線センサ:11 [個] / LBR-127hid / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / IE2-512 / 磁気式 /	4輪 直径25mm 幅11mm 補助輪なし	140x139x25[mm] 98[g] 左右(4輪)速度差方式 [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	mbed eagle fusion360	トレース コース記憶あり
RT95	F2P (F2P) 山下 浩平 京都大学/京大機械研究会 OB	メカ:2週間 / オリジナル設計機体 電気:1週間 / オリジナルプリント基板 ソフト:4ヶ月	STmicroSTM32F413 84[MHz] / 1.024[MB] / 320[kB] /	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 300[mAh] / urnigy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1717-003SR DRV8835(Texas Instruments) ダウンフォースのためのプロペラ DCブラシレスモータ 4 [個] / 1103 その他2無し	赤外線センサ:28 [個] / TPR-105F / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 (TDK) / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / ASS050A (ams) / 磁気式 /	2輪 直径26.5mm 幅12mm 補助輪なし	150x240x35[mm] 135[g] 左右(2輪)速度差方式 [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	GCC Fusion 360, kicad	トレース コース記憶あり

ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/補助輪	サイズ 長さx幅x高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
RT96	Cartis04.9D (Cartis04.9D) 平井 雅尊 D-the-Star/アニキと愉快的な仲間たち	メカ:1年 /オリジナル設計機体 電気:2週間 /オリジナルプリント基板 ソフト:1年	STmicroSTM32F103RET6 64[MHz] /512[kB] / 64[kB]	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/300[mAh]/BetaFPV CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Maxon DCX10L 東芝 TB6614(車輪) TB6614(センサステアリング) ラインセンサステアリング DCモータ 1 [個] / Maxon RE10+GP10K その他2無し	赤外線センサ:10 [個] / GP2S700 / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / Invensense ISZ650 / A/D変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / Maxon ENX10 EASY / 磁気式 /	4輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし	175x150x35[mm] 140[g] 左右(4輪)速度差方式 6.5[m/s]/ 14.4 [m/s/s]/ 2.2[m/s]	TrueStudio SolidWorks, Eagle	トレース コース記 憶あり
RT97	L_sens2.6D (L_sens2.6D) 梅本 篤 名古屋工学院専門学校	メカ:一か月 /オリジナル設計機体 電気:半年 /オリジナルプリント基板 ソフト:半年	RenesasRX71M 240[MHz] /4[MB] / 512[MB] / 64[kB]	LiPo/ 2 [セルor本]/8.4[V]/450[mAh]/T urnigy nano-tech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon DCX10L TB6614 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:28 [個] / TPR-105 ラインセンサ*24個 マーカーセンサ2*2個 / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU9250 / デジタル値出力型 / エンコーダ:3 [個] / maxon easy1024 *2 GP1S396HCPSF*1 / 光学式 / 自作の引きずり式エンコーダ(コロコロエンコーダ)を搭載	4輪 直径24mm 幅12mm 補助輪なし	160x160x32[mm] 9999[g] 左右(4輪)速度差方式 ??[m/s]/ ?? [m/s/s]/ ?? [m/s]	RENESAS開 発ソフト fusion360,eag le	トレース コース記 憶あり





第40回全日本マイクロマウス大会
マイクロマウス
2019 MICRO MOUSE

編集 Y.OGAWA

