

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会

競技結果および 参加ロボットテクニカルデータ集

開催日 2011年9月25日(日) 会場 科学技術館

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

共催 公益財団法人 日本科学技術振興財団

第29回マイクロマウス東日本地区大会の報告

2011年9月25日(日)に第29回マイクロマウス東日本地区大会を科学技術館にて実施した。

競技はマイクロマウス(クラシック競技、ハーフサイズ競技)、クォーターマウス、支部サーキットの4競技を実施した。今回は昨年よりエントリーが若干減ったが、それでも、のべ102台のエントリー、74台と多くの参加があったため、例年のように2面の迷路にて同時進行で実施した。また、科学技術館に来館した一般見学者の観戦も多数あり、参加者、応援者と合わせ大勢の観客がマウスの走りを見守った。



実 施 要 綱

第29回マイクロマウス東日本地区大会	
開 催 日	2011年9月25日(日)
会 場	科学技術館 東京都千代田区北の丸公園2-1 (http://www.jsf.or.jp/)
主 催	マイクロマウス委員会東日本支部 財団法人ニューテクノロジー振興財団 (http://www.ntf.or.jp)
共 催	公益財団法人 日本科学技術振興財団 (http://www2.jsf.or.jp/)
協 賛	支部協賛企業 株式会社アールティ (http://www.rt-net.jp/) 株式会社イクスリサーチ (http://www.ixs.co.jp/) エフテック株式会社 (http://www.ftech-net.co.jp/) 株式会社オーム社ロボコンマガジン編集部 (http://www.ohmsha.co.jp/robocon/) オリエンタルモーター株式会社 (http://www.orientalmotor.co.jp/) 有限会社テクノラボ (http://homepage1.nifty.com/technolabo/) テクノロジーア株式会社 (http://www.technologia.co.jp/) 並木精密宝石株式会社 (http://www.namiki.co.jp/) (50音順)
運 営 協 力	芝浦工業大学ロボティクス研究室 芝浦工業大学SRDC 電気通信大学ロボメカ工房 東京理科大学MICE 早稲田大学WMMC 埼玉県立新座総合技術高等学校 クラーク記念国際高等学校 秋葉原ITキャンパス(MC協力)
競 技	1. マイクロマウス クラシック競技 2. マイクロマウス競技(ハーフサイズ) 3. クォーターマウス競技 4. 東日本支部サーキット競技
審 査 員	飯島純一 明星大学教授 春日智恵 芝浦工業大学名誉教授・初代支部長 田代泰典 ニューテクノロジー振興財団 青木政武 副支部長 小川靖夫 副支部長 安藤吉伸 支部長
実 施 責 任 者	支部長 安藤 吉伸 (芝浦工業大学教授)

2011年10月7日よりニューテクノロジー振興財団は公益財団法人となりました。

(1) クォーターマウス競技

クォーターマウス競技は 8 × 8 区画の迷路を用い、持ち時間 5 分、制限回数 5 回で行った。クォーターマウス競技は、初心者にはゴールに到達する喜びを感じてもらい励みにしてもらうこと、そしてその技量を公式の競技会で確認するために実施した。なお、近年参加人数が多く大会の実施時間をこれ以上延長しないためとの意味合いもあり、「初心者のエントリーを優先します」と参加制限を設けた。

競技結果：エントリー 12 台 参加 7 台 エキスパート 1 台、シニア 0 台、ジュニア 2 台 認定なし 4 台

< 詳細記録は巻末を参照 >

注) クォーターマウス競技は順位を競う競技ではありません。

完走したマウス製作者にはクラスごとの認定バッジと記録認定証を発行した。ゴールに達したマウスに対しては、次の基準でクラス認定した。

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

(2) マイクロマウス クラシック競技

マイクロマウスクラシック競技は 1 辺 18 cm の区画からなる 16 × 16 区画の迷路で、持ち時間 7 分、制限回数 5 回で実施した。参加台数 39 台と多くあり、約半数の完走率であった。例年のように、マウスシーズンが始まったばかりだが完成度の高いマウスが多く、製作者の熱心な取り組みが見えた。

クラシック競技は、今回も 30 台以上のエントリーがあり、全日本大会のシード権が上位 2 台に与えられる規定により、優勝者の長谷川さんと 3 位の保坂さんが 11 月に行われる全国大会決勝のシードマウスになった (2 位の竹本さんはシード辞退)。

1 ~ 3 位のマウス製作者にはマイクロマウス委員会より賞状および副賞として優勝者にトロフィー、2 位、3 位に盾、協賛会社と支部より賞品を、4 位以下のマウス製作者には協賛会社と支部より賞品を贈った。特別賞も選出し、賞状・賞品を贈った。また、完走したマウス製作者には記録認定証を発行した。

競技結果：エントリー 51 台、参加 39 台、完走 21 台 完走率 54 %

優勝	deep Layer	長谷川信	個人	00:09.540
2 位	Mono	竹本裕太	東京理科大学 Mice	00:10.019
3 位	dericut	保坂健人	電気通信大学 ロボメカ工房	00:14.610

< 詳細記録は巻末を参照 >



(3) マイクロマウス競技 (ハーフサイズ)

マイクロマウス (ハーフサイズ) 競技は、東日本地区では 3 回目の開催となる。持ち時間 7 分、走行 5 回までで実施した。ハーフサイズの名の通り、クラシック競技の半分、1 辺 9 cm 四方のからなる 16 × 16 区画の迷路で

実施された。小さな筐体に収めた完成度の高いマウスが多くキビキビと走りまわり、会場に入りきれないくらいの大勢の観客がその走りに見入っていた。

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

競技結果：エントリー 8 台、参加 8 台、完走 6 台 完走率 75 %

優勝	mini かむかむ	福井善朗	奈良先端科学技術大学院，東京理科大中村研	00:08.434
2 位	ロング 12 号機	小峰 直樹	個人	00:08.850
3 位	SaharaMouse09M	菅原昌弥	TeamSahara	00:10.050

< 詳細記録は巻末を参照 >

(4) 支部サーキット競技

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

競技結果：エントリー 30 台、参加 24 台、完走 14 台

優勝	UTC2011	森永研一郎	芝浦工業大学	00:11.728
2 位	さくらねずみ 5	佐倉俊祐	東京理科大学 Mice	00:12.598
3 位	Mono	竹本裕太	東京理科大学 Mice	00:13.772

< 詳細記録は巻末を参照 >



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

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

東日本支部サーキット競技規定

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

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

第29回 マイクロマウス東日本地区大会 結果 **2011年9月25日(日)**
(クォーターマウス競技)

タイム

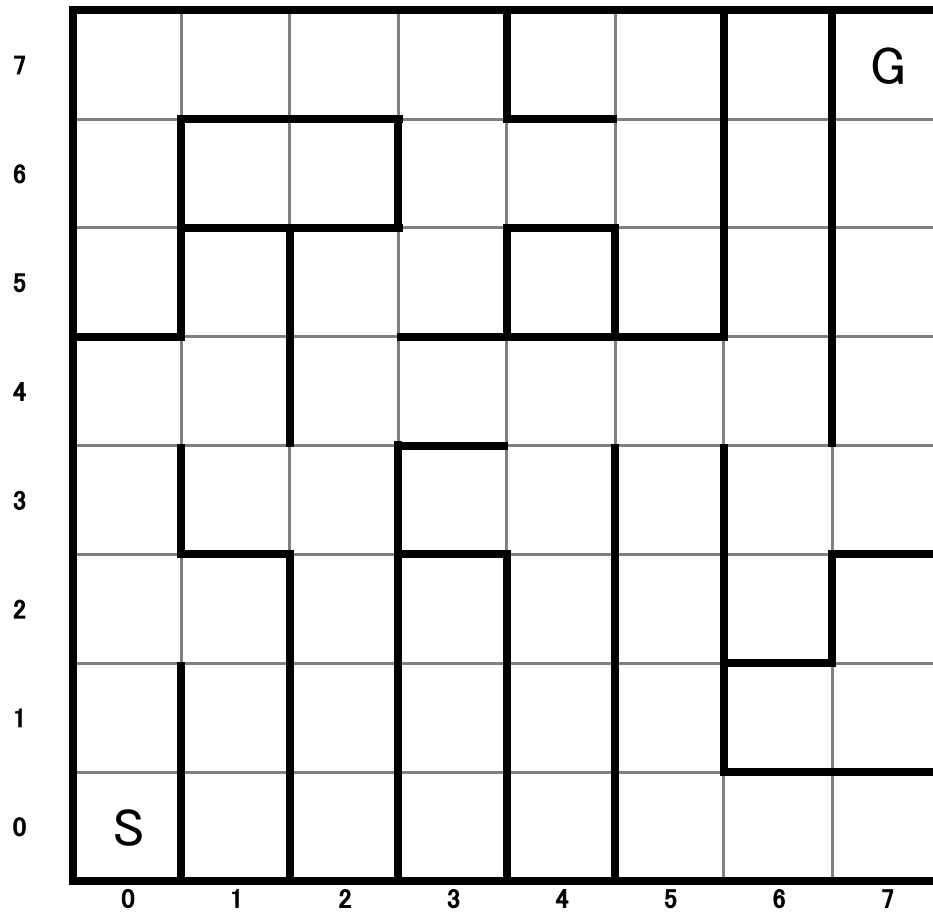
[illegible]

第29回マイクロマウス東日本地区大会

クォータマウス競技

ロボット名

制作者名



第29回 マイクロマウス東日本地区大会 **2011年9月25日(日)**
(マイクロマウスクラシック競技)

出走	ロボット名	氏名	グループ名	BEST	RANK	1	2	3	4	5
B-12	deep Layer	長谷川信	個人	00:09.540	1 シード	02:20.403	00:10.518	00:09.540	R	
A-23	Mono	竹本裕太	東京理科大学Mice	00:10.019	2	02:49.748	00:10.019	R	R	
A-18	dericut	保坂健人	電気通信大学 ロボメカ工房	00:14.610	3 シード	01:46.680	00:14.610	00:14.664	R	R
A-26	ヌクヌクDASH Lily	青木政武	山中湖ロボットクラブ	00:22.796	4	01:41.754	R	00:22.796	R	R
B-22	chip2号	松村周平	電気通信大学ロボメカ工房	00:25.063	5 特別賞	R	R	00:25.063	R	R
B-16	Amber	中島 瑞	電気通信大学ロボメカ工房	00:34.304	6	R	R	00:34.304	R	R
B-3	Beginning Mouse	川上 早苗	株式会社アールティ	00:52.758	7	02:38.311	00:52.758			
B-11	小次郎	福田 優姫乃	株式会社アールティ	01:02.440	8	03:02.814	01:02.440			
B-23	kuppa	高橋良太	東京理科大学Mice	02:30.031	9 特別賞	02:30.031	R	R		
A-14	UTC2011	森永 研一郎	芝浦工業大学	02:45.117	10	02:45.117	R	R	R	
B-15	シロスケ	中瀬 優	東京理科大学 Mice	02:48.026	11	02:48.026	R			
A-1	YYY	早船 由紀見	株式会社アールティ	03:20.342	12	03:20.342	R			
B-5	Taurus	山本 充俊	東京理科大学Mice	03:36.870	13	R	03:36.870	R	R	R
A-9	Original Stone	村石 亘	埼玉工業大学石原研究室	03:46.208	14	03:46.208	R	R		
A-10	Hibiki2009++	佐々木崇之	個人	03:49.984	15	R	03:49.984	R		
B-4	G- I	笠原 崇裕	渋谷幕張中学校電気部	03:55.672	16 特別賞	03:55.672	R	R		
A-7	Field Stone	村石 亘	埼玉工業大学石原研究室	04:00.805	17	04:00.805	R			
B-7	T2	佐藤 高志	早稲田大学マイクロマウスクラブ	04:07.148	18	R	R	04:07.148		
A-15	Root	青木郁弥	東京工芸大学 からくり工房	04:09.244	19	04:09.244	R			
A-21	F-3	仲本 興広	東京工芸大学 からくり工房	04:11.824	20	04:11.824	R			
B-6	ハセシュマウス ver.0.5	長谷川 峻	渋谷幕張中学電気部高校物理部	04:21.536	21	04:21.536	R	R	R	
A-4	BMM	林秀紀	芝浦工業大学SRDC	R		R	R	R		
A-5	こぺるにくす	若杉俊哉	渋谷教育学園幕張中学校 物理部	R		R	R	R	R	R
A-6	IketMouse	池田成満	電気通信大学ロボメカ工房	R		R	R	R	R	R
A-11	錦式・改	寺崎 清	電気通信大学ロボメカ工房	R		R	R	R	R	R
A-13	錦惨式	寺崎 清	電気通信大学ロボメカ工房	R		R	R	R	R	R
A-16	Verdi MM 1.05	平井 秀一	個人	R		R	R	R	R	R
A-17	錦風来魚2	村上青児	東京理科大学Mice	R		R				
A-19	5M1TH	中山諒也	東京工芸大学 からくり工房	R		R	R	R		
A-24	ぷーちゃん号11	鱒淵祥司	個人	R		R	R	R	R	R
B-1	マイクロマウス学習キット	佐藤陽介	Team Sahara	R		R	R	R		
B-8	カツマウス	園部雄万	電気通信大学ロボメカ工房	R		R	R	R	R	R
B-17	マイクロフロッグ	新田 卓也	東京工芸大学 からくり工房	R		R	R	R	R	R
B-18	スクラップ・マウス	峰田 健司	早稲田大学マイクロマウスクラブ	R		R	R	R	R	R
B-19	PLUS	内藤悠生	東京工芸大学からくり工房	R		R	R	R	R	R
B-20	W2000premium	小堀周平	電気通信大学ロボメカ工房	R		R	R	R	R	R

B-21	さくらねずみ5	佐倉 俊祐	東京理科大学 Mice	R		R	R	R	R	R
B-24	MF2011	森永 英一郎	個人	R		R	R	R		
B-25	TYU三郎	小川 靖夫	エフテック	R		R	R			
A-2	サファイアⅢ	木村速人	埼玉県立新座総合技術高等学校	棄権		棄権				
A-3	Acala	滝沢 進	明星大学情報学部情報学科飯島研究室	棄権		棄権				
A-8	LAH	後藤光宏	芝浦工業大学SRDC	棄権		棄権				
A-12	日向	齊藤直樹	芝浦工業大学SRDC	棄権		棄権				
A-20	食神王ガオガオファー	高橋 和宏	電気通信大学ロボメカ工房	棄権		棄権				
A-22	弁当箱	安藤 直人	法政大学電気研究会	棄権		棄権				
A-25	ゴンベエ	菊池直彦	電気通信大学ロボメカ工房	棄権		棄権				
B-2	木ねずみ(仮)	池田盛陽	ロボメカ工房	棄権		棄権				
B-9	ジャンのリュック	遠藤大地	埼玉県立新座総合技術高等学校	棄権		棄権				
B-10	β	野櫻舞	電気通信大学ロボメカ工房	棄権		棄権				
B-13	ちょろすけ	田中啓裕	電気通信大学ロボメカ工房	棄権		棄権				
B-14	なかまうす	中村 裕紀	早稲田大学 マイクロマウスクラブ	棄権		棄権				

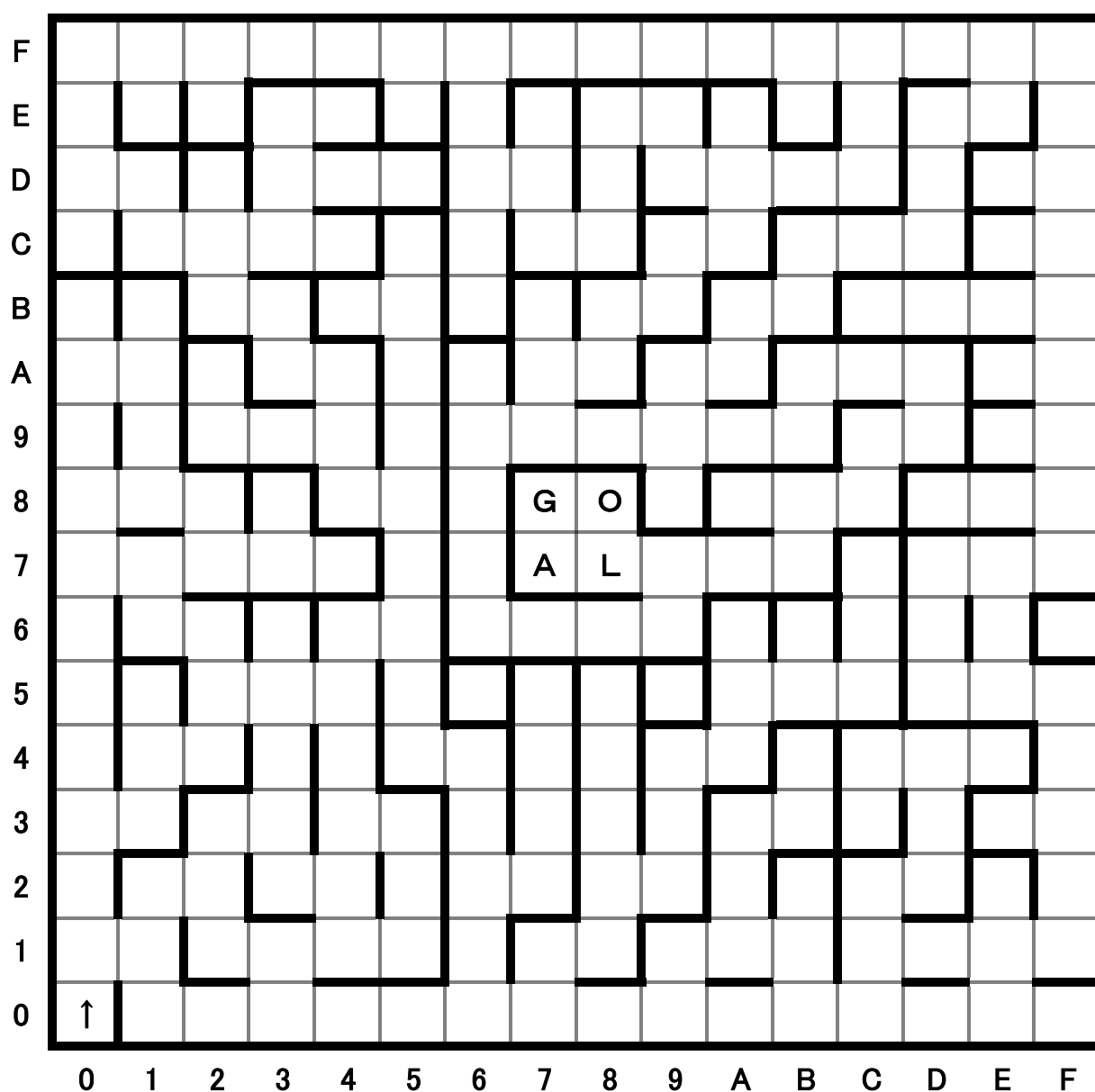
第29回マイクロマウス東日本地区大会

マイクロマウスクラシック競技

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



西回り 57歩33折、南回り 57歩25折

第29回 マイクロマウス東日本地区大会 結果 2011年9月25日(日)
(マイクロマウスハーフサイズ競技)

[illegible]

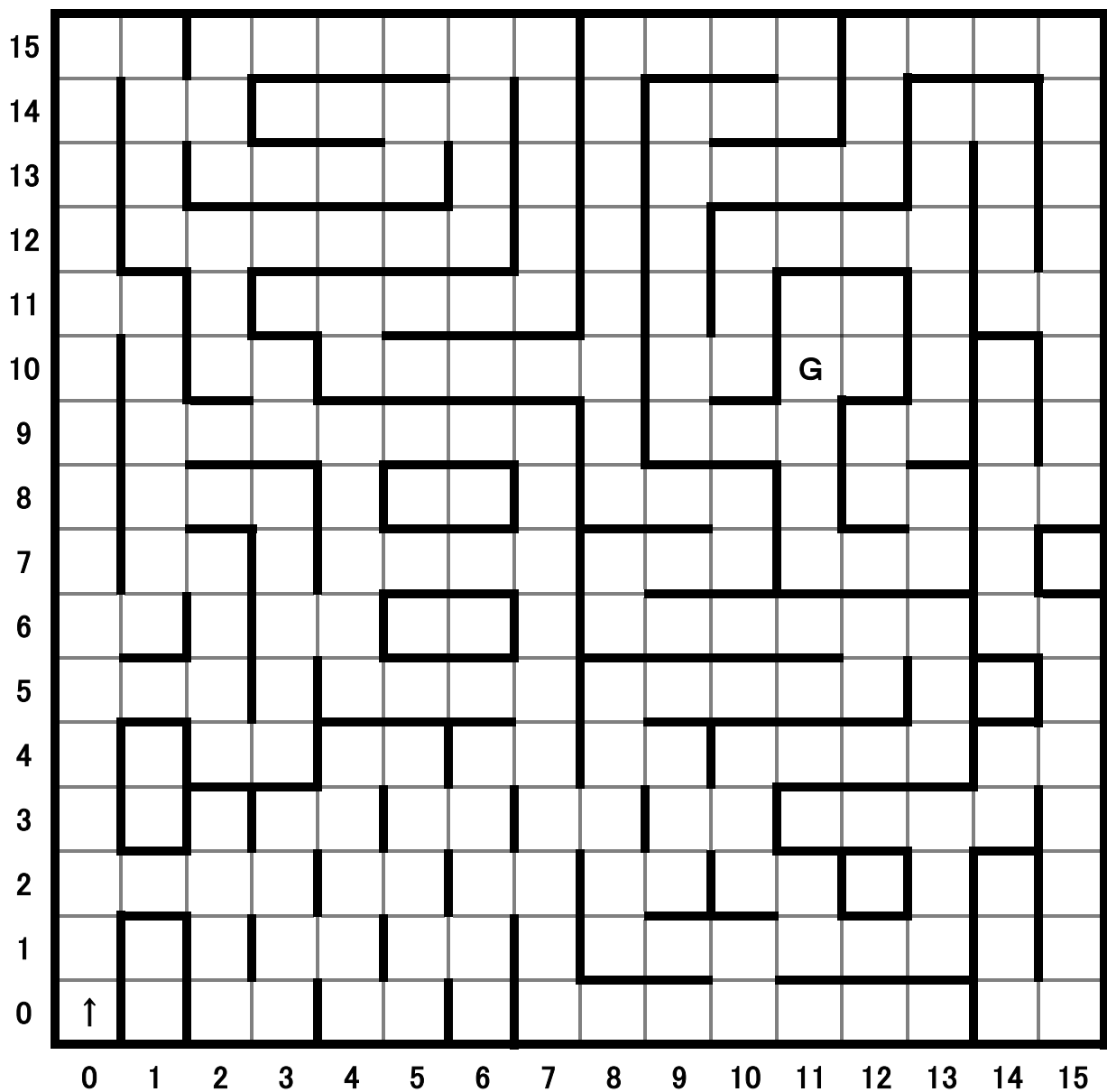
第29回マイクロマウス東日本地区大会

マイクロマウス(ハーフサイズ)競技

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



西回り 55歩 16折、南回り 55歩 28折

第29回 マイクロマウス東日本地区大会 結果
(支部サーキット競技)

2011年9月25日(日)

出走	ロボット名	氏名	グループ名	BEST	RANK	1	2	3
B-7	UTC2011	森永 研一郎	芝浦工業大学	00:11.728	1	00:11.728	R	R
A-13	さくらねずみ5	佐倉 俊祐	東京理科大学 Mice	00:12.598	2	00:14.418	00:12.598	R
A-11	Mono	竹本裕太	東京理科大学Mice	00:13.772	3	00:15.047	00:13.772	R
A-14	ヌクヌクDASH Lily	青木政武	山中湖ロボットクラブ	00:15.583	4	00:16.128	00:15.583	
A-3	kuppa	高橋良太	東京理科大学Mice	00:16.182	5	00:18.003	00:16.182	R
A-7	ハセシュマウス ver.0.5	長谷川 峻	渋谷幕張中学電気部高校物理部	00:17.307	6	R	00:17.307	R
B-8	錦武式・改	寺崎 清	電気通信大学ロボメカ工房	00:17.653	7	00:17.653	R	R
B-14	TYU三郎	小川 靖夫	エフテック	00:19.783	8	R	00:22.198	00:19.783
A-16	こぺるにくす	若杉俊哉	渋谷幕張中学電気部高校物理部	00:19.858	9	R	00:19.858	R
B-5	Verdi MM 1.05	平井 秀一	個人	00:23.570	10	R	00:26.789	00:23.570
B-3	マイクロマウス学習キット	佐藤陽介	メカトロ工房	00:24.490	11	00:25.514	00:25.030	00:24.490
A-8	シロスケ	中瀬 優	東京理科大学 Mice	00:25.389	12	R	00:25.389	R
B-9	BMM	林秀紀	芝浦工業大学SRDC	00:55.561	13	00:55.561	R	R
A-1	アオイロイチゴウ	伊藤邦朗	東京理科大学 Mice	01:54.543	14	01:54.543	R	R
A-2	溝の口鼠族	松井健夫	トワイライトの会	R		R	R	R
A-4	ぷーちゃん号11	鱒淵祥司	個人	R		R	R	R
A-6	Taurus	山本 充俊	東京理科大学Mice	R		R	R	R
A-10	錦風来魚2	村上青児	東京理科大学Mice	R		R	R	R
A-15	G- I	笠原崇裕	渋谷幕張中学電気部高校物理部	R		R	R	R
B-4	i^1	市野塚 朝	電気通信大学ロボメカ工房	R		R	R	R
B-6	錦惨式	寺崎 清	電気通信大学ロボメカ工房	R		R	R	R
B-10	W2000premium	小堀周平	電気通信大学ロボメカ工房	R		R	R	R
B-12	δ eep Layer	長谷川信	個人	R		R	R	R
B-13	MF2011	森永 英一郎	個人	R		R	R	R
A-5	サファイアⅢ	木村速人	埼玉県立新座総合技術高等学校	棄権		棄権		
A-9	日向	齊藤直樹	芝浦工業大学SRDC	棄権		棄権		
A-12	Acala	滝沢 進	明星大学情報学部情報学科飯島研究室	棄権		棄権		
B-1	食神王ガオガオファー	高橋 和宏	電気通信大学ロボメカ工房	棄権		棄権		
B-2	木ねずみ(仮)	池田盛陽	ロボメカ工房	棄権		棄権		
B-11	ゴンベエ	菊池直彦	電気通信大学ロボメカ工房	棄権		棄権		

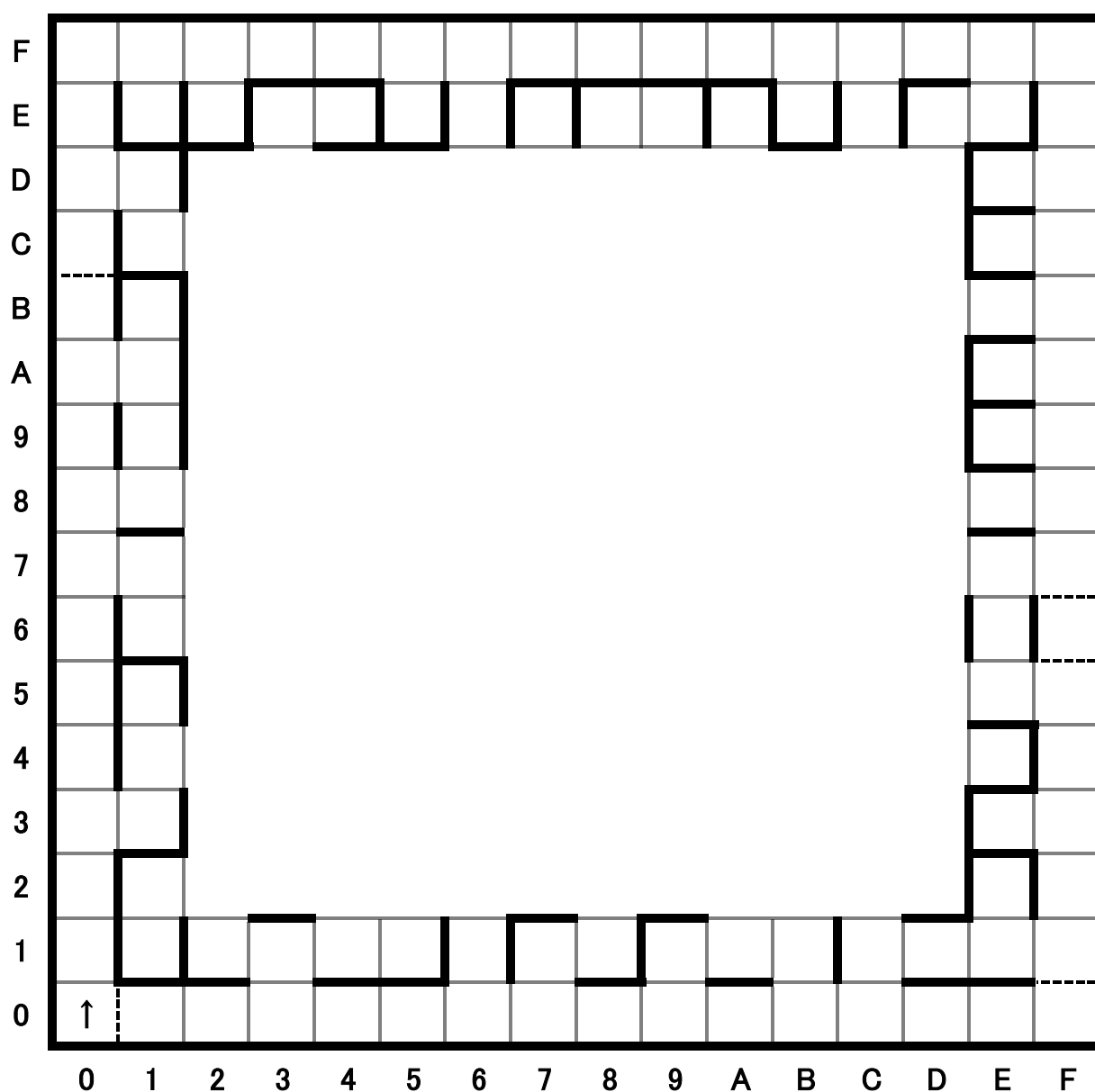
第29回マイクロマウス東日本地区大会

支部サーキット競技

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	クォーターマウス A-01			
ロボット名	サファイア （サファイアスリー）			
参加者名	木村速人			
所属	埼玉県立新座総合技術高等学校			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
棄権				

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

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	クォーターマウス A-02			
ロボット名	GFP（ジー エフ ピー）			
参加者名	野島祐人			
所属	芝浦工業大学 SRDC			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
棄権				

ロボット名の由来	緑色蛍光タンパク質 (Green Fluorescent Protein)		
メカ系製作	野島祐人 1ヶ月		
電気系製作	野島祐人 2ヶ月		
ソフト制作	野島祐人 1ヶ月		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：50MHz		
CPU 系使用電池	better power 単 4 公称電圧：14.4V メーカー：GP		
モータ系使用電池	better power 単 4 公称電圧：14.4V メーカー：GP		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本サーボ		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 個 メーカー： CCD 4 個 メーカー：OptoSupply Limited その他 個 メーカー：		
動輪	2 個 直径 55mm 幅 10mm		
補助輪	個 直径 mm 幅 mm		
サイズ	D150mm W100mm H50mm 800g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	左手法		
P R	マイコンを秋月電子の SH7125 を使って、他の人とは違う機体を作りました。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	クォーターマウス A-03			
ロボット名	KK-00（ケイケイ ゼロゼロ）			
参加者名	小笠原 宏典			
所属	芝浦工業大学 SRDC			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
棄権				

ロボット名の由来	駅名ナンバリングっぽく		
メカ系製作	小笠原宏典 3ヶ月		
電気系製作	小笠原宏典 3ヶ月		
ソフト制作	小笠原宏典 3ヶ月		
使用マイコン	Renesas H8 3067F クロック：20MHz		
CPU 系使用電池	ニッケル水素充電電池 単4 公称電圧：7.2V メーカー：GP		
モータ系使用電池	ニッケル水素充電電池 単4 公称電圧：7.2V メーカー：GP		
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：ジャンク品		
走行以外のモータ	0 0個		
センサ	赤外線 4個	メーカー：発光ダイオード TLRH180P	
	CCD 1個	メーカー：	
	その他 1個	メーカー：	
動輪	2個	直径 55mm	幅 8mm
補助輪	1個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D150mm W95mm H110mm 1000g		
開発ツール	GCC		
探索アルゴリズム	求心法		
P R	初めて作るマイクロマウスなので、まだまだ不十分な点が多いですが、精一杯作りました。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	クォーターマウス A-04			
ロボット名	Verdi MM 1.05 （ヴェルディ エムエム イッテンゼロゴ）			
参加者名	平井 秀一			
所属	個人			
記録	00:43.851 ジュニア認定			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:43.851	R	R	R	R

ロボット名の由来	卒業研究で使用していたレーザー光源の名前		
メカ系製作	平井 秀一 3 年		
電気系製作	平井 秀一 3 ヶ月		
ソフト制作	平井 秀一 2 ヶ月		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：40MHz		
CPU 系使用電池	Li-po 2 x (60 x 32 x 12) 公称電圧：14.8V メーカー：ZIPPY		
モータ系使用電池	Li-po 2 x (60 x 32 x 12) 公称電圧：14.8V メーカー：ZIPPY		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本サーボ		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 6 個	メーカー：TOSHIBA	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 個	メーカー：	
動輪	2 個	直径 47mm	幅 7mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D110mm W76mm H69mm 450g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	昨年はステッピングモータの加減速制御にテーブルを用いず、リアルタイムで計算することに挑戦しました。計算にはすでに 1 次のマクローリン展開を用いて近似していましたが、今年は演算時間を短くすべく、近似できるパラメータを抽出し近似計算をしています。また、この計算に基づいて角速度の微分が不連続にならないようなスラロームをしています。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	クォーターマウス A-05			
ロボット名	hoge （ほげ）			
参加者名	池田晃平			
所属	芝浦工業大学 SRDC			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
棄権				

ロボット名の由来	考えてる時間がなかったので適当に...		
メカ系製作	池田晃平 2 日		
電気系製作	池田晃平 1.5 ヶ月		
ソフト制作	池田晃平 2 日		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：48MHz		
CPU 系使用電池	Ni-MH AAA 公称電圧：14.4V メーカー：三洋電機		
モータ系使用電池	Ni-MH AAA 公称電圧：14.4V メーカー：三洋電機		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本電産サーボ		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個	メーカー：東芝	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 個	メーカー：	
動輪	2 個	直径 50mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D140mm W75mm H80mm 750g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	左手法		
P R	去年の機体よりも少し小型化できた...はず。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	クォーターマウス A-06			
ロボット名	アオイロイチゴウ（アオイロイチゴウ）			
参加者名	伊藤邦朗			
所属	東京理科大学 Mice			
記録	R			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R		

ロボット名の由来	化合物の名前から		
メカ系製作	伊藤邦朗 1 年		
電気系製作	伊藤邦朗 1 年		
ソフト制作	伊藤邦朗 5 ヶ月		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：15.625MHz		
CPU 系使用電池	リチウムポリマー 3s 公称電圧：11V メーカー：ホビーキング		
モータ系使用電池	リチウムポリマー 3s 公称電圧：11V メーカー：ホビーキング		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本サーボ		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 個	メーカー：	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 2 個	メーカー：東芝	
動輪	2 個	直径 48mm	幅 5mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D140mm W80mm H60mm 400g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	左手法		
P R	難しかったです。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	クォーターマウス B-01			
ロボット名	Acala （アカラ）			
参加者名	滝沢 進			
所属	明星大学情報学部情報学科飯島研究室			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
棄権				

ロボット名の由来	近くのお寺の神様の名前より。		
メカ系製作	滝沢 進 半年		
電気系製作	滝沢 進 半年		
ソフト制作	滝沢 進 半年		
使用マイコン	NXP セミコンダクターズ LPC1768 クロック：96MHz		
CPU 系使用電池	リポ 800mAh 公称電圧：3.7V メーカー：CJPower		
モータ系使用電池	リポ 800mAh 公称電圧：3.7V メーカー：CJPower		
走行用モータ	DC モータ 2 個 メーカー：MAXON		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 3 個	メーカー：コーデンシ株式会社	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 個	メーカー：	
動輪	2 個	直径 48.5mm	幅 7mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D90mm W64mm H90mm 260g		
開発ツール	RealView		
探索アルゴリズム	求心法		
P R	去年の大会の時に間に合わなかった機体での参加です。 手早く作るために最近流行りのマイコンを使用してみました。 DC モータを使ったスムーズな走りが見せられれば幸いです。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	クォーターマウス B-02			
ロボット名	逢魔刻（デイドリーム）			
参加者名	徳田真之佑			
所属	法政大学電気研究会			
記録	00:05.715 エキスパート			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	01:21.621	00:12.165	00:05.716	00:05.715

ロボット名の由来	二つ名メーカー		
メカ系製作	徳田真之佑 2 か月		
電気系製作	徳田真之佑 2 か月		
ソフト制作	徳田真之佑 3 週間		
使用マイコン	Renesas H8/3052F クロック：25MHz		
CPU 系使用電池	リチウムポリマー 19X3154(mm) 公称電圧：11.1V メーカー：thunder power		
モータ系使用電池	リチウムポリマー 19X3154(mm) 公称電圧：11.1V メーカー：thunder power		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本サーボ		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線	個	メーカー：
	CCD	個	メーカー：
	その他	4 個	メーカー：東芝
動輪	2 個	直径 45mm	幅 34mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D103mm W87mm H99mm 491g		
開発ツール	GCC		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	かわいい		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	クォーターマウス B-03			
ロボット名	鼠小僧（ネズミコゾウ）			
参加者名	高橋 幹人			
所属	法政大学 電気研究会			
記録	R			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R	R	R

ロボット名の由来	マウスという言葉で思いつきました。		
メカ系製作	高橋 幹人 2 か月		
電気系製作	高橋 幹人 2 か月		
ソフト制作	高橋 幹人 3 週間		
使用マイコン	Renesas H8/3052F クロック：25MHz		
CPU 系使用電池	リチウムポリマー 19X31X54(mm) 公称電圧：11.1V メーカー：thunder power rc		
モータ系使用電池	リチウムポリマー 19X31X54(mm) 公称電圧：11.1V メーカー：thunder power		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本サーボ		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 個	メーカー：	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 4 個	メーカー：東芝	
動輪	2 個	直径 45mm	幅 34mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D125mm W80mm H60mm 500g		
開発ツール	GCC		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	基本的にはスタンダードなマイクロマウスですが、バッテリーの置き場がなくなってしまう、 どうにかしたら細長い形になってしまいました。初めて作ったマイクロマウスなので目新しい ものがつけられなかったのが残念です。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	クォーターマウス B-04			
ロボット名	Prairie Stone （プレーリーストーン）			
参加者名	村石 亘			
所属	埼玉工業大学石原研究室			
記録	R			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R	R	R

ロボット名の由来	研究室名から		
メカ系製作	村石亘 3 時間		
電気系製作	村石亘 1 日		
ソフト制作	? ?		
使用マイコン	Renesas PIC18F4525 クロック：20MHz		
CPU 系使用電池	LiPo 730mAh 公称電圧：11.1V メーカー：サンダーパワー		
モータ系使用電池	LiPo 730mAh 公称電圧：11.1V メーカー：サンダーパワー		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本サーボ		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個	メーカー：東芝	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 個	メーカー：	
動輪	2 個	直径 48mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D125mm W80mm H90mm 400g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	まだわかりません		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	クォーターマウス B-05			
ロボット名	Original Stone （オリジナルストーン）			
参加者名	村石 亘			
所属	埼玉工業大学石原研究室			
記録	01:01.310 ジュニア			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
01:01.310	R	R	R	

ロボット名の由来	研究室名から		
メカ系製作	村石亘 3 時間		
電気系製作	村石亘 1 日		
ソフト制作	? ?		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：40MHz		
CPU 系使用電池	LiPo 730mAh 公称電圧：11.1V メーカー：サンダーパワー		
モータ系使用電池	LiPo 730mAh 公称電圧：11.1V メーカー：サンダーパワー		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本サーボ		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個	メーカー：東芝	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 個	メーカー：	
動輪	2 個	直径 48mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D125mm W80mm H90mm 400g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	まだわかりません		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	クォーターマウス B-06			
ロボット名	Field Stone （フィールドストーン）			
参加者名	村石 亘			
所属	埼玉工業大学石原研究室			
記録	R			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R	R	R

ロボット名の由来	研究室名から		
メカ系製作	村石亘 3 時間		
電気系製作	村石亘 1 日		
ソフト制作	? ?		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：40MHz		
CPU 系使用電池	LiPo 1000mAh 公称電圧：11.1V メーカー：サンダーパワー		
モータ系使用電池	LiPo 1000mAh 公称電圧：11.1V メーカー：サンダーパワー		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本サーボ		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個	メーカー：東芝	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 個	メーカー：	
動輪	2 個	直径 48mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D125mm W80mm H100mm 450g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	まだわかりません		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック A-01			
ロボット名	YYY（ワイワイワイ）			
参加者名	早船 由紀見			
所属	株式会社アールティ			
記録	03:20.342 1 2 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
03:20.342	R			

ロボット名の由来	関係者の頭文字です。		
メカ系製作	早船 由紀見 2 日		
電気系製作	早船 由紀見 2 日		
ソフト制作	佐倉 俊祐 3 か月		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：48MHz		
CPU 系使用電池	リチウムポリマー 72*36*18.5 公称電圧：11.1V メーカー：Tahmazo		
モータ系使用電池	リチウムポリマー 72*36*18.5 公称電圧：11.1V メーカー：Tahmazo		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本電産サーボ株式会社		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個 メーカー：東芝 CCD 個 メーカー： その他 個 メーカー：		
動輪	2 個 直径 48mm 幅 66.5mm		
補助輪	個 直径 mm 幅 mm		
サイズ	D121mm W75mm H80mm 459g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	株式会社アールティのキット、PiCo Classic(ピーコクラシック)です。 マウス初心者でもすぐに作成できて、完成後すぐに走らせることができます。 プログラムソフトも付いているので、それを見ながら学習できます。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック A-02			
ロボット名	サファイア（サファイアスリー）			
参加者名	木村速人			
所属	埼玉県立新座総合技術高等学校			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
棄権				

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

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック A-03			
ロボット名	Acala （アカラ）			
参加者名	滝沢 進			
所属	明星大学情報学部情報学科飯島研究室			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
棄権				

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

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック A-04			
ロボット名	BMM（ビーエムエム）			
参加者名	林秀紀			
所属	芝浦工業大学 SRDC			
記録	R			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R		

ロボット名の由来	B はビッグの B		
メカ系製作	林秀紀 6 ヶ月		
電気系製作	林秀紀 6 ヶ月		
ソフト制作	林秀紀 6 ヶ月		
使用マイコン	Renesas H8/3067F クロック：20MHz		
CPU 系使用電池	ニッケル水素 12 セル 公称電圧：14.4V メーカー：BetterPower		
モータ系使用電池	ニッケル水素 12 セル 公称電圧：14.4V メーカー：BetterPowe		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 個 メーカー： CCD 個 メーカー： その他 3 個 メーカー：東芝		
動輪	2 個	直径 55mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D122mm W96mm H120mm 800g		
開発ツール	GCC		
探索アルゴリズム	求心法		
P R	壁になるべく当たらない機体について考えたら部品を縦にも横にものばせず、上に重ねてしまった。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック A-05			
ロボット名	こべるにくす（コペルニクス）			
参加者名	若杉俊哉			
所属	渋谷教育学園幕張中学校 物理部			
記録	R			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R	R	R

ロボット名の由来	科学者の名前		
メカ系製作	若杉俊哉 3週間		
電気系製作	若杉俊哉 2週間		
ソフト制作	若杉俊哉 一か月		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：12.5MHz		
CPU 系使用電池	Lipo 3セル 公称電圧：12V メーカー：Turnigy		
モータ系使用電池	Lipo 3セル 公称電圧：12V メーカー：Turnigy		
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：オリエンタルモーター		
走行以外のモータ	0 0個		
センサ	赤外線 個	メーカー：	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 4個	メーカー：TOSHIBA	
動輪	2個	直径 45mm	幅 10mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D125mm W100mm H60mm 900g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	センサー回路作りが大変でした		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック A-06			
ロボット名	IketMouse （イケットマウス）			
参加者名	池田成満			
所属	電気通信大学ロボメカ工房			
記録	R			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R	R	R

ロボット名の由来	私の高校時代のあだ名とマウスを組み合わせました		
メカ系製作	池田成満 三日		
電気系製作	池田成満 三日		
ソフト制作	池田成満 一週間ほど		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：12.5MHz		
CPU 系使用電池	Li-Po 55.8×30×20.4 公称電圧：14.8V メーカー：Hyperion		
モータ系使用電池	Li-Po 55.8×30×20.4 公称電圧：14.8V メーカー：Hyperion		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本サーボ		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 個 メーカー： CCD 個 メーカー： その他 4 個 メーカー：東芝		
動輪	2 個 直径 51.9mm 幅 8mm		
補助輪	個 直径 mm 幅 mm		
サイズ	D100mm W43.2mm H64.4mm 410g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	その他 池田法		
P R	ステッピングモーターを使っていますがハードがコンパクトにおさまっております。回路をアクロパティックにまとめることでその小ささを実現できました。走行中に前壁にすこし当たるところも、なんだかかわいらしいです。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック A-07			
ロボット名	Field Stone （フィールドストーン）			
参加者名	村石 亘			
所属	埼玉工業大学石原研究室			
記録	04:00.805 17位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
04:00.805	R			

ロボット名の由来	研究室名から		
メカ系製作	村石亘 3時間		
電気系製作	村石亘 1日		
ソフト制作	? ?		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：40MHz		
CPU 系使用電池	LiPo 1000mAh 公称電圧：11.1V メーカー：サンダーパワー		
モータ系使用電池	LiPo 1000mAh 公称電圧：11.1V メーカー：サンダーパワー		
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：日本サーボ		
走行以外のモータ	0 0個		
センサ	赤外線 4個	メーカー：東芝	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 個	メーカー：	
動輪	2個	直径 48mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D125mm W80mm H100mm 450g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	まだわかりません		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック A-08			
ロボット名	LAH （ラー）			
参加者名	後藤光宏			
所属	芝浦工業大学 SRDC			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
棄権				

ロボット名の由来	思いつき		
メカ系製作	林 数か月		
電気系製作	林 数か月		
ソフト制作	後藤 不詳		
使用マイコン	AKI - H 8 / 3 0 6 7 F AKI - H 8 / 3 0 6 7 F クロック：20MHz		
CPU 系使用電池	ニッケル水素電池 単 4 公称電圧：1.2V メーカー：Better Power		
モータ系使用電池	ニッケル水素電池 単 4 公称電圧：1.2V メーカー：Better Pow		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個 メーカー：失念 CCD 個 メーカー： その他 個 メーカー：		
動輪	2 個 直径 45mm 幅 8mm		
補助輪	個 直径 mm 幅 mm		
サイズ	D130mm W60mm H70mm 800g		
開発ツール	GCC		
探索アルゴリズム	求心法		
P R	複雑な心境です		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック A-09			
ロボット名	Original Stone （オリジナルストーン）			
参加者名	村石 亘			
所属	埼玉工業大学石原研究室			
記録	03:46.208 1 4 位			
Take1 03:46.208	Take2 R	Take3 R	Take4	Take5

ロボット名の由来	研究室名から		
メカ系製作	村石亘 3 時間		
電気系製作	村石亘 1 日		
ソフト制作	? ?		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：40MHz		
CPU 系使用電池	LiPo 730mAh 公称電圧：11.1V メーカー：サンダーパワー		
モータ系使用電池	LiPo 730mAh 公称電圧：11.1V メーカー：サンダーパワー		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本サーボ		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個	メーカー：東芝	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 個	メーカー：	
動輪	2 個	直径 48mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D125mm W80mm H90mm 400g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	まだわかりません		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック A-10			
ロボット名	HIbiki2009++（ヒビキニセンキュウプラスプラス）			
参加者名	佐々木崇之			
所属	個人			
記録	03:49.984 1 5 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	03:49.984	R		

ロボット名の由来	大学の研究室時代音の研究をしていたから		
メカ系製作	芹ヶ野貴裕 上條学 3ヶ月		
電気系製作	佐々木崇之 3ヶ月		
ソフト制作	佐々木崇之 2ヶ月		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：50MHz		
CPU 系使用電池	Li-Po 200mAh 公称電圧：7.4V メーカー：不明		
モータ系使用電池	Li-Po 200mAh 公称電圧：7.4V メーカー：不明		
走行用モータ	DC モータ 2 個 メーカー：FAULHABER		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個	メーカー：発光 OSRAM 受光 東芝	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 個	メーカー：	
動輪	2 個	直径 26mm	幅 10mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D108mm W75mm H20mm 130g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	求心法		
P R	DC マウスを暫く作れないでいたのでそれではいけないと思い。 試作回路や過去のマウスの回路を組ませて作ったものです。 本来このマウスのために設計された回路でないものも多いので 格好は良くないけど取り敢えず動いています。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック A-11			
ロボット名	錦弐式・改（ニシキニシキカイ）			
参加者名	寺崎 清			
所属	電気通信大学ロボメカ工房			
記録	R			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R	R	R

ロボット名の由来	昨年度のマシンの改良版です。		
メカ系製作	寺崎 清 1ヶ月		
電気系製作	寺崎 清 1ヶ月		
ソフト制作	寺崎 清 4ヶ月		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：50MHz		
CPU 系使用電池	リチウムポリマー 120mAh 公称電圧：7.4V メーカー：hyperion		
モータ系使用電池	リチウムポリマー 120mAh 公称電圧：7.4V メーカー：hyperion		
走行用モータ	DC モータ 2 個 メーカー：maxon		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個 メーカー：東芝 CCD 個 メーカー： その他 個 メーカー：		
動輪	2 個 直径 24.5mm 幅 8mm		
補助輪	個 直径 mm 幅 mm		
サイズ	D95mm W76mm H24.5mm 50.8g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	求心法		
P R	比較的軽い部類のマシンです。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック A-12			
ロボット名	日向（ヒナタ）			
参加者名	齊藤直樹			
所属	芝浦工業大学 SRDC			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
棄権				

ロボット名の由来	好きなキャラから。		
メカ系製作	齊藤直樹 1ヶ月		
電気系製作	齊藤直樹 1ヶ月		
ソフト制作	齊藤直樹 2週間		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：48MHz		
CPU 系使用電池	ニッケル水素 1 2 セル 公称電圧：14.4V メーカー：panasonic		
モータ系使用電池	ニッケル水素 1 2 セル 公称電圧：14.4V メーカー：panasonic		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本サーボ		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個	メーカー：TOSHIBA	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 個	メーカー：	
動輪	2 個	直径 54mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D140mm W95mm H80mm 680g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	SH マイコンを用いたマイクロマウスです。Basic Mouse をベースに SH マイコンに置き換えた感じになります。H8 系のマイコンよりも早く処理ができるはずです。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック A-13			
ロボット名	錦惨式（ニシキサンシキ）			
参加者名	寺崎 清			
所属	電気通信大学ロボメカ工房			
記録	R			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R	R	R

ロボット名の由来	前のマシンが錦式だったため		
メカ系製作	寺崎 清 2ヶ月		
電気系製作	寺崎 清 2ヶ月		
ソフト制作	寺崎 清 3日		
使用マイコン	STM32 STM32F103R8 クロック：64MHz		
CPU 系使用電池	リチウムポリマー 70mAh 公称電圧：3.7V メーカー：hyperion		
モータ系使用電池	リチウムポリマー 70mAh 公称電圧：3.7V メーカー：hyperion		
走行用モータ	DC モータ 2個 メーカー：DIDEL		
走行以外のモータ	0 0個		
センサ	赤外線 4個 メーカー：東芝 CCD 個 メーカー： その他 個 メーカー：		
動輪	4個 直径 13.5mm 幅 5mm		
補助輪	個 直径 mm 幅 mm		
サイズ	D95mm W76mm H14mm 16.5g		
開発ツール	Atollic true studio		
探索アルゴリズム	求心法		
P R	大会最軽量マシンを目指します。出来立てなので、動くかわかりません。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック A-14			
ロボット名	U T C 2 0 1 1 （ユーティーシー）			
参加者名	森永 研一郎			
所属	芝浦工業大学			
記録	02:45.117 1 0 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
02:45.117	R	R	R	

ロボット名の由来	完走を目指して		
メカ系製作	森永研一郎 2 か月		
電気系製作	森永研一郎 2 か月		
ソフト制作	森永研一郎 2 か月		
使用マイコン	ST STM32 クロック：64MHz		
CPU 系使用電池	リポ 2 セル 公称電圧：7.4V メーカー：不明		
モータ系使用電池	リポ 2 セル 公称電圧：7.4V メーカー：不明		
走行用モータ	DC モータ 2 個 メーカー：光進ミニモ		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個	メーカー：不明	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 個	メーカー：	
動輪	2 個	直径 24mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D98mm W70mm H24mm 99g		
開発ツール	GCC		
探索アルゴリズム	求心法		
P R	初めて製作しました。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック A-15			
ロボット名	Root （ルート）			
参加者名	青木郁弥			
所属	東京工芸大学 からくり工房			
記録	04:09.244 19位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
04:09.244	R			

ロボット名の由来	Root と Route をかけました。		
メカ系製作	青木郁弥 1ヶ月		
電気系製作	青木郁弥 1ヶ月		
ソフト制作	北村旭 2ヶ月		
使用マイコン	Renesas H8/3664 Tiny クロック：16MHz		
CPU 系使用電池	Li-Po 34×65×14(mm) 公称電圧：7.4V メーカー：THUNDER POWER		
モータ系使用電池	Li-Po 34×65×14(mm) 公称電圧：7.4V メーカー：同上		
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：日本サーボ		
走行以外のモータ	0 0個		
センサ	赤外線 個	メーカー：	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 4個	メーカー：自作	
動輪	2個	直径 47mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D113mm W74mm H77mm 378g		
開発ツール	Best Technology 開発ソフト GDL		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	森永さんのベーシックマウスを参考に、自分たちでセンサ基盤を製作したり、組み立てたりしました。 初めての製作にしては、順調に完成させることができました。 調節の段階ではあまりきれいな動作はしていませんが、完走できるように頑張ります。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック A-16			
ロボット名	Verdi MM 1.05 （ヴェルディ エムエム イッテンゼロゴ）			
参加者名	平井 秀一			
所属	個人			
記録	R			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R	R	R

ロボット名の由来	卒業研究で使用していたレーザー光源の名前		
メカ系製作	平井 秀一 3 年		
電気系製作	平井 秀一 3 ヶ月		
ソフト制作	平井 秀一 2 ヶ月		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：40MHz		
CPU 系使用電池	Li-po 2 x (60 x 32 x 12) 公称電圧：14.8V メーカー：ZIPPY		
モータ系使用電池	Li-po 2 x (60 x 32 x 12) 公称電圧：14.8V メーカー：ZIPPY		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本サーボ		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 6 個	メーカー：TOSHIBA	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 個	メーカー：	
動輪	2 個	直径 47mm	幅 7mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D110mm W76mm H69mm 450g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	昨年はステッピングモータの加減速制御にテーブルを用いず、リアルタイムで計算することに挑戦しました。計算にはすでに 1 次のマクローリン展開を用いて近似していましたが、今年は演算時間を短くすべく、近似できるパラメータを抽出し近似計算をしています。また、この計算に基づいて角速度の微分が不連続にならないようなスラロームをしています。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック A-17			
ロボット名	錦風来魚 2 （ニシキフウライウオ 2）			
参加者名	村上青児			
所属	東京理科大学 Mice			
記録	R			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R				

ロボット名の由来	ダイビングで見つけた色とりどりのきれいな魚 英名 Ghost Pipe Fish		
メカ系製作	村上青児 2 週間		
電気系製作	村上青児 2 週間		
ソフト制作	村上青児 3 週間		
使用マイコン	STMicroelectronics STM32F103RET6 クロック：72MHz		
CPU 系使用電池	LiPo 2cell 公称電圧：8.4V メーカー：Zippy		
モータ系使用電池	LiPo 2cell 公称電圧：8.4V メーカー：Zippy		
走行用モータ	DC モータ 2 個 メーカー：Faulhaber		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個 メーカー：OSRAM CCD 個 メーカー： その他 2 個 メーカー：analogdevice , STMicroelectronics		
動輪	2 個	直径 29mm	幅 74mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D122.51273mm W74mm H35mm 122.2g		
開発ツール	Ride7		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	この頃話題の吸引機構を積んでみました。これでかなり早くなるのではないかなと思います。直線速度を上げることよりも、ターン速度を上げて走行中の平均速度を上げるのが目的です。自分の求めている垂直効力が得られるかが不安ですがやってみました。時間があれば、吸引を考えた理想のターン軌道をシミュレーターで算出して、走らせようと思っています。現在は摩擦力がまったく考えられていない理想軌道をシミュレートして走っています。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック A-18			
ロボット名	dericut （デリカット）			
参加者名	保坂健人			
所属	電気通信大学 ロボメカ工房			
記録	00:14.610 3 位 全国大会決勝シード			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
01:46.680	00:14.610	00:14.664	R	R

ロボット名の由来	自分の名前と同じ外国人タレントの名前から。		
メカ系製作	保坂健人 1 か月		
電気系製作	保坂健人 1 か月		
ソフト制作	保坂健人 4 か月		
使用マイコン	ARM Cortex-M3 STM32F103CB クロック：64MHz		
CPU 系使用電池	リチウムポリマー電池 2S 公称電圧：7.4V メーカー：HYPERION		
モータ系使用電池	リチウムポリマー電池 2S 公称電圧：7.4V メーカー：HYPERION		
走行用モータ	DC モータ 2 個 メーカー：HIROBO		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 個	メーカー：	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 4 個	メーカー：OptoSupply Limited	
動輪	2 個	直径 26mm	幅 9.5mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D100.2mm W75.5mm H39mm 170g		
開発ツール	Atollic True Studio		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	可視光反射センサに使われている赤色 LED の基盤上の反射を抑えるため、基盤をマッキーで緑色に塗りました。個人的に緑色が好きということもあり、全体を緑色にしました。一部、生基盤で回路を作成しました。配線はなるべくコンパクトにまとめてあります。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック A-19			
ロボット名	5M1TH （スミス）			
参加者名	中山諒也			
所属	東京工芸大学 からくり工房			
記録	R			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R		

ロボット名の由来	昔のあだ名		
メカ系製作	中山諒也 1ヶ月		
電気系製作	中野翔吾 1ヶ月		
ソフト制作	中野翔吾 2ヶ月		
使用マイコン	Renesas H8/3664 Tiny クロック：16MHz		
CPU 系使用電池	Li-Po 34×65×14(mm) 公称電圧：7.4V メーカー：THUNDER POWER		
モータ系使用電池	Li-Po 34×65×14(mm) 公称電圧：7.4V メーカー：同上		
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：日本サーボ		
走行以外のモータ	0 0個		
センサ	赤外線 個	メーカー：	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 4個	メーカー：自作	
動輪	2個	直径 46.6mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D113.15mm W73.9mm H80.5mm 377g		
開発ツール	Best Technology 開発ソフト GDL		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	森永さんのベーシックマウスを参考にして作りました。 出来栄は良い感じです。 完走したいです。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック A-20			
ロボット名	食神王ガオガオファー（ショクシンオウガオガオファー）			
参加者名	高橋 和宏			
所属	電気通信大学ロボメカ工房			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
棄権				

ロボット名の由来	前のマシン，食神王ガオガオガーの後継機であるので		
メカ系製作	高橋，宮澤，松田 1ヶ月		
電気系製作	高橋 1ヶ月		
ソフト制作	高橋 4ヶ月		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：50MHz		
CPU 系使用電池	Li-Po 2cell 公称電圧：7.4V メーカー：enRoute		
モータ系使用電池	Li-Po 2cell 公称電圧：7.4V メーカー：enRoute		
走行用モータ	DC モータ 2個 メーカー：FAULHABER		
走行以外のモータ	0 0個		
センサ	赤外線 4個	メーカー：東芝	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 個	メーカー：	
動輪	2個	直径 23mm	幅 11mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D80mm W65mm H40mm 113g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	3年目，ノンメンテナンスのマウスです．そろそろ右眼が怪しいです．		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック A-21			
ロボット名	F-3 （エフスリー）			
参加者名	仲本 興広			
所属	東京工芸大学 からくり工房			
記録	04:11.824 2 0 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
04:11.824	R			

ロボット名の由来	フォーミュラーでも 3 位くらいいいけたらいいな		
メカ系製作	仲本 興広 1 ヶ月		
電気系製作	仲本 興広 1 ヶ月		
ソフト制作	仲本 興広 2 ヶ月		
使用マイコン	Renesas H8/3664Tiny クロック：16MHz		
CPU 系使用電池	Li-Po 34×65×14mm 公称電圧：7.4V メーカー：THUNDER POWER		
モータ系使用電池	Li-Po 34×65×14mm 公称電圧：7.4V メーカー：同上		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本サーボ		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 個 メーカー： CCD 個 メーカー： その他 4 個 メーカー：自作		
動輪	2 個	直径 47mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D113mm W74mm H77mm 378g		
開発ツール	Best Technology 開発ソフト GDL		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	このマウスは、森永さんのベーシックマウスを元に作っています。基盤のエッチングから始めて、真心を込めて作りました。モータと基盤をつなぐコネクタなど、細かく手作りしています。私と同じで不安定なところも多いですが、しっかり動きます。特に LED の角度に気を配りました。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック A-22			
ロボット名	弁当箱（ベントウバコ）			
参加者名	安藤 直人			
所属	法政大学電気研究会			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
棄権				

ロボット名の由来	造形		
メカ系製作	安藤 半年		
電気系製作	安藤 販売		
ソフト制作	安藤 半年		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：50MHz		
CPU 系使用電池	リチウムポリマー 3*5*2 公称電圧：11.1V メーカー：thunderpower		
モータ系使用電池	リチウムポリマー 3*5*2 公称電圧：11.1V メーカー：thunderpow		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本サーボ KH39EM		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線	個	メーカー：
	CCD	個	メーカー：
	その他	4 個	メーカー：
動輪	2 個	直径 4.6mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D11mm W6mm H7.5mm 425g		
開発ツール	Best Technology 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	斜め走行を実装したかったのでできるだけ細く作りました。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック A-23			
ロボット名	Mono （モノ）			
参加者名	竹本裕太			
所属	東京理科大学 Mice			
記録	00:10.019 2 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
02:49.748	00:10.019	R	R	R

ロボット名の由来	一つ目なので...		
メカ系製作	竹本裕太 2 ヶ月		
電気系製作	竹本裕太 2 ヶ月		
ソフト制作	竹本裕太 2 ヶ月		
使用マイコン	Renesas RX62T クロック：96MHz		
CPU 系使用電池	Lipo 70mAh 公称電圧：7.4V メーカー：Zippy		
モータ系使用電池	Lipo 70mAh 公称電圧：7.4V メーカー：Zippy		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：ジャンク品のため不明		
走行以外のモータ	4 0 個		
センサ	赤外線 4 個 メーカー：OSRAM CCD 個 メーカー： その他 1 個 メーカー：アナログ・デバイセズ		
動輪	4 個 直径 12.5mm 幅 2mm		
補助輪	個 直径 mm 幅 mm		
サイズ	D63mm W42mm H18mm 29g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	その他 独自		
P R	1 個 300 円のステッピングモーターで、しかも 4 輪で頑張っています。 ハーフだけでなくフルサイズの方でも、DC モーターに負けないよう頑張りたいと思います。 分解能が 1mm 弱しかなく、制御がかなり厳しいです。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック A-24			
ロボット名	ぷーちゃん号 11 （プーチンゴウジュウイチ）			
参加者名	鱒淵祥司			
所属	個人			
記録	R			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R	R	R

ロボット名の由来	2011 年のぷーちゃん号なので。		
メカ系製作	鱒淵祥司 2 ヶ月		
電気系製作	鱒淵祥司 1.5 ヶ月		
ソフト制作	鱒淵祥司 2 ヶ月		
使用マイコン	STMicroelectronics STM32F103RET クロック：64MHz		
CPU 系使用電池	Li-po 70mAh 公称電圧：3.7V メーカー：Hyperion		
モータ系使用電池	上記と共通 上記と共通 公称電圧：上記と共通 V メーカー：上記と共通		
走行用モータ	DC モータ 2 個 メーカー：DIDEL		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個	メーカー：OSRAM	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 個	メーカー：	
動輪	2 個	直径 25mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D110mm W70mm H25mm 17.4g		
開発ツール	GCC		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	サイズをクラシックマウスのままに保ちつつ出来るだけ軽く作るのがテーマ。 ギアと一体型のホイール、カーボン製のフレームは CNC で作りました。 見えにくくてすみません。まだ旗が無いです。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック A-25			
ロボット名	ゴンベエ（ゴンベエ）			
参加者名	菊池直彦			
所属	電気通信大学ロボメカ工房			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
棄権				

ロボット名の由来	「名無しの権兵衛」が由来です。まだまだ未熟者という意味も兼ねています。		
メカ系製作	菊池直彦 1 か月		
電気系製作	菊池直彦 1 か月		
ソフト制作	菊池直彦 1 か月		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：50MHz		
CPU 系使用電池	リチウムポリマー 3CELL 公称電圧：11.1V メーカー：R/C ロビン		
モータ系使用電池	リチウムポリマー 3CELL 公称電圧：11.1V メーカー：R/C ロビン		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本電産サーボ		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 個	メーカー：	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 4 個	メーカー：TOSHIBA	
動輪	2 個	直径 48mm	幅 12mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D110mm W75mm H45mm 365g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	ステッパマウスです。申込み時点で完成はしていません。走っていると嬉しいです。 基本的には昇圧レギュレータ搭載でモータ電源は 30V になっています。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック A-26			
ロボット名	ヌクヌク DASH Lily （ヌクタクダッシュリリィ）			
参加者名	青木政武			
所属	山中湖ロボットクラブ			
記録	00:22.796 4 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
01:41.754	R	00:22.796	R	R

ロボット名の由来	fate stay/night のセイバーリリィがかわいかったので・・・		
メカ系製作	青木政武 三年目		
電気系製作	青木政武 三年目		
ソフト制作	青木政武 三年目		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：40MHz		
CPU 系使用電池	ニッケル水素 単四 公称電圧：19.2V メーカー：SANYO		
モータ系使用電池	ニッケル水素 単四 公称電圧：19.2V メーカー：SANYO		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：ニホンサーボ		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 6 個 メーカー：HP と TOSHIBA CCD 個 メーカー： その他 個 メーカー：		
動輪	2 個	直径 49mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D140mm W71mm H77mm 630g		
開発ツール	Best Technology 開発ソフト		
探索アルゴリズム	求心法		
P R	去年まではキャラクターのセイバーリリィと同じ黒いリボンにしていたましたが某先生に黒はちょっと・・・ということでピンクにしてみました。性能が落ちた？ 性能面では、車輪の変更をしました。グリップ力のあるミニ四のゴムを使うことにしました。車輪を変更したとこで 30g の増量です。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック B-01			
ロボット名	マイクロマウス学習キット（マイクロマウスガクシュウキット）			
参加者名	佐藤陽介			
所属	Team Sahara			
記録	R			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R		

ロボット名の由来	初心者向けのキットです。		
メカ系製作	佐藤陽介 3ヶ月		
電気系製作	佐藤陽介 3ヶ月		
ソフト制作	佐藤陽介 1ヶ月		
使用マイコン	Renesas H8/3694 クロック：20MHz		
CPU 系使用電池	リポ 50X15mm 公称電圧：11.1V メーカー：ヘイペリオン		
モータ系使用電池	リポ 50X16mm 公称電圧：11.1V メーカー：ヘイペリオン		
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：不明		
走行以外のモータ	0 0個		
センサ	赤外線 4個 メーカー：不明 CCD 個 メーカー： その他 個 メーカー：		
動輪	2個 直径 30mm 幅 10mm		
補助輪	個 直径 mm 幅 mm		
サイズ	D100mm W90mm H35mm 200g		
開発ツール	Best Technology 開発ソフト		
探索アルゴリズム	求心法		
P R	初心者向けマイクロマウスの学習キットです。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック B-02			
ロボット名	木ねずみ(仮)（キネミズミカッコカリ）			
参加者名	池田盛陽			
所属	ロボメカ工房			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
棄権				

ロボット名の由来	木を使ってる		
メカ系製作	池田盛陽 4 日		
電気系製作	池田盛陽 4 日		
ソフト制作	池田盛陽 4 日		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：50MHz		
CPU 系使用電池	リチウムポリマー 4 セル 公称電圧：14.8V メーカー：ロビン		
モータ系使用電池	リチウムポリマー 4 セル 公称電圧：14.8V メーカー：ロビン		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本電産サーボ		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個	メーカー：東芝	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 個	メーカー：	
動輪	2 個	直径 50mm	幅 12mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D110mm W72mm H50mm 450g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	ホイールも木製です。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック B-03			
ロボット名	Beginning Mouse （ビギニングマウス）			
参加者名	川上 早苗			
所属	株式会社アールティ			
記録	00:52.758 7 位			
Take1 02:38.311	Take2 00:52.758	Take3	Take4	Take5

ロボット名の由来	初めてのマウスということで。		
メカ系製作	中川範晃 2 ヶ月		
電気系製作	中川範晃 2 ヶ月		
ソフト制作	佐倉俊祐 3 ヶ月		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：48MHz		
CPU 系使用電池	リチウムポリマーバッテリー 72*36*18.5 公称電圧：11.1V メーカー：Tahmazo		
モータ系使用電池	リチウムポリマーバッテリー 72*36*18.5 公称電圧：11.1V メーカー：Tahmazo		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本電産サーボ株式会社		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個	メーカー：東芝	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 個	メーカー：	
動輪	2 個	直径 48mm	幅 66.5mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D121mm W75mm H80mm 459g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	弊社で発売されたクラシック競技用マイクロマウス教材キット「Pi:Co Classic」です。これからマウスをはじめたいと思う人たちにも気軽に手に取っていただけるよう、開発しました。 半田付けも初めてで色々といびつなところがありますが、それがまた可愛く感じます。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック B-04			
ロボット名	G- （ジー ワン）			
参加者名	笠原 崇裕			
所属	渋谷幕張中学校電気部			
記録	03:55.672 16位 特別賞			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
03:55.672	R	R		

ロボット名の由来	G という響きが好きだから。		
メカ系製作	笠原 崇裕 10 日		
電気系製作	笠原 崇裕 10 日		
ソフト制作	笠原 崇裕 1 ヶ月半		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：25MHz		
CPU 系使用電池	LiPo 3 セル 公称電圧：11.1V メーカー：TURNIGY		
モータ系使用電池	LiPo 3 セル 公称電圧：11.1V メーカー：TURNIGY		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：Orientalmotor		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 個 メーカー： CCD 個 メーカー： その他 4 個 メーカー：TOSIBA		
動輪	2 個	直径 48mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D120mm W119mm H89mm 890g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	高トルクタイプのステッピングモーターを使うことによりターンには強くなっている。しかしそれと引き換えに 900g 弱というかなり重い車体になってしまった。 重心はやや前重心になるようにした。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック B-05			
ロボット名	Taurus （タウラス）			
参加者名	山本 充俊			
所属	東京理科大学 Mice			
記録	03:36.870 1 3 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	03:36.870	R	R	R

ロボット名の由来	自分が牡牛座（Taurus）であるため。		
メカ系製作	山本 充俊 6 か月		
電気系製作	山本 充俊 6 か月		
ソフト制作	山本 充俊 4 か月		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：25MHz		
CPU 系使用電池	LiPo 3 セル 公称電圧：11.1V メーカー：KYPOM		
モータ系使用電池	LiPo 3 セル 公称電圧：11.1V メーカー：KYPOM		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：SERVO		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 個 メーカー： CCD 個 メーカー： その他 2 個 メーカー：TOSHIBA		
動輪	2 個 直径 51.6mm 幅 6mm		
補助輪	個 直径 mm 幅 mm		
サイズ	D135mm W70mm H65mm 440g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	求心法		
P R	とにかく、ゴールまで辿り着くことを目標として作りました。 しっかりゴールまで辿り着いてくれるといいと思います。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック B-06			
ロボット名	ハセシュマウス ver.0.5 （ハセシュマウス バージョンレイテンゴ）			
参加者名	長谷川 峻			
所属	渋谷幕張中学電気部高校物理部			
記録	04:21.536 2 1 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
04:21.536	R	R	R	

ロボット名の由来	プログラム製作担当のあだ名から。		
メカ系製作	吉岡 弘人 1 年間		
電気系製作	吉岡 弘人 1 年間		
ソフト制作	長谷川 峻 1 年間		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：12.5MHz		
CPU 系使用電池	リチウムポリマー電池 3 セル 公称電圧：11.1V メーカー：Turnigy		
モータ系使用電池	リチウムポリマー電池 3 セル 公称電圧：11.1V メーカー：Turnigy		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：Orientalmotor		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個	メーカー：TOSHIBA	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 個	メーカー：	
動輪	2 個	直径 48mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D135mm W120mm H100mm 980g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	とにかく大きい、重いという異質なマウスです。しかし、戦歴は豊富で、それなりに速く走ります。そのギャップが見所・・・だと思います。調整が間に合っていないので、何とも言えませんが……。コードが乱舞して、まるで森のようになっていることも特徴です。本当は新作のマウスを出す予定だったのですが、新作がまったく間に合わず、仕方なく去年のマウスを出すことにしました。去年の東日本地区大会では実力を十分に発揮できなかったマウスなので、いいリベンジの機会になるなと思っています。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック B-07			
ロボット名	T2（ティーツー）			
参加者名	佐藤 高志			
所属	早稲田大学マイクロマウスクラブ			
記録	04:07.148 18位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	04:07.148		

ロボット名の由来	2台目のマウスなので、Type 2 から。		
メカ系製作	佐藤 高志 1ヶ月		
電気系製作	佐藤 高志 1ヶ月		
ソフト制作	佐藤 高志 1ヶ月		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：48MHz		
CPU 系使用電池	LiPo 3セル 公称電圧：11.1V メーカー：enRoute		
モータ系使用電池	LiPo 3セル 公称電圧：11.1V メーカー：enRoute		
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：日本電産サーボ株式会社		
走行以外のモータ	0 0個		
センサ	赤外線 4個	メーカー：TOSHIBA	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 個	メーカー：	
動輪	2個	直径 44mm	幅 3mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D100mm W80mm H80mm 500g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	基板の形状にこだわり、ヤスリがけに苦労しました。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック B-08			
ロボット名	カツマウス（カツマウス）			
参加者名	園部雄万			
所属	電気通信大学ロボメカ工房			
記録	R			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R	R	R

ロボット名の由来	下の名前、雄万（かつま）から		
メカ系製作	園部雄万 1 か月		
電気系製作	園部雄万 1 か月		
ソフト制作	園部雄万 1 か月		
使用マイコン	Renesas H8-3694 クロック：20MHz		
CPU 系使用電池	リチウムポリマー 4cell 公称電圧：14.8V メーカー：ROBIN		
モータ系使用電池	リチウムポリマー 4cell 公称電圧：14.8V メーカー：ROBIN		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本サーボ		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 1 個	メーカー：SHARP	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 4 個	メーカー：TOSHIBA	
動輪	2 個	直径 47mm	幅 7mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D140mm W87mm H60mm 500g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト HEW		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	昨年の東日本地区大会 25 位のマウスです。今回の大会に向けて大幅にプログラムを書き換えました。今までにない走りを見せてくれると思います。ご期待下さい。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック B-09			
ロボット名	ジャンのリュック（ジャンノリュック）			
参加者名	遠藤大地			
所属	埼玉県立新座総合技術高等学校			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
棄権				

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

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック B-10			
ロボット名	β （ベータ）			
参加者名	野櫻舞			
所属	電気通信大学ロボメカ工房			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
棄権				

ロボット名の由来	好きな小さいロボットキャラから。あと「～太」という名前が好きだからです。		
メカ系製作	野櫻舞 5ヶ月		
電気系製作	野櫻舞 5ヶ月		
ソフト制作	内田雄太郎 5ヶ月		
使用マイコン	ST マイクロエレクトロニクス STM32F103CB クロック：64MHz		
CPU 系使用電池	リチウムイオンポリマー電池 120mAh 公称電圧：7.4V メーカー：HYPERION		
モータ系使用電池	リチウムイオンポリマー電池 120mAh 公称電圧：7.4V メーカー：HYPERION		
走行用モータ	DC モータ 2 個 メーカー：HIROBO		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 個	メーカー：	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 4 個	メーカー：TOSHIBA	
動輪	2 個	直径 25mm	幅 9mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D75mm W100mm H38mm 170g		
開発ツール	Atollic True Studio		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	製作過程は初めてのことが多く、はんだ付けもホットボンドも綺麗とはいえない感じです。CPU 基板の下には被膜線とコネクタが詰まっています。飛び出してるのもデザイン、かもしれません。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック B-11			
ロボット名	小次郎（コジロウ）			
参加者名	福田 優姫乃			
所属	株式会社アールティ			
記録	01:02.440 8 位			
Take1 03:02.814	Take2 01:02.440	Take3	Take4	Take5

ロボット名の由来	宮本武蔵に憂比べて注目度の低い佐々木小次郎から		
メカ系製作	株式会社アールティ 2 か月		
電気系製作	株式会社アールティ 3 か月		
ソフト制作	株式会社アールティ 3 か月		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：48MHz		
CPU 系使用電池	リチウムポリマーバッテリー 72*36*18.5 公称電圧：12V メーカー：Tahmazo		
モータ系使用電池	リチウムポリマーバッテリー 72*36*18.5 公称電圧：12V メーカー：Tahmazo		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本電産サーボ株式会社		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個 メーカー：東芝 CCD 個 メーカー： その他 個 メーカー：		
動輪	2 個 直径 48mm 幅 66.5mm		
補助輪	個 直径 mm 幅 mm		
サイズ	D121mm W75mm H80mm 459g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	以前の大会では「再現性の高い機体」という謎の評価をされました。出来るだけ個性を出そうと弄ってみたのですが、うまく走ってくれるか楽しみです		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック B-12			
ロボット名	δ eep Layer （ディープレイヤー）			
参加者名	長谷川信			
所属	個人			
記録	00:09.540 優勝 全国大会決勝シード			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
02:20.403	00:10.518	00:09.540	R	

ロボット名の由来	δ は 4 番目という意味。多層構造のロボットにすることからこの名前にした		
メカ系製作	長谷川信 6 ヶ月		
電気系製作	長谷川信 1 ヶ月		
ソフト制作	長谷川信 6 ヶ月		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：40MHz		
CPU 系使用電池	Li-Po 2 セル 公称電圧：7.4V メーカー：ハイペリオン		
モータ系使用電池	Li-Po 2 セル 公称電圧：7.4V メーカー：ハイペリオン		
走行用モータ	DC モータ 2 個 メーカー：ファールハーバー		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個	メーカー：TOSHIBA	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 個	メーカー：	
動輪	2 個	直径 25mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D100mm W73mm H25mm 80g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	求心法		
P R	板マウスの基本に忠実に、とにかく完走することを目指して作っています。 探索、最短走行が安定したら、吸引機構を増設して走ります。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック B-13			
ロボット名	ちょろすけ（チョロスケ）			
参加者名	田中啓裕			
所属	電気通信大学ロボメカ工房			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
棄権				

ロボット名の由来	ちょろちょろと探索をするので			
メカ系製作	田中啓裕 2010 年 10 月～2011 年 5 月			
電気系製作	田中啓裕 2010 年 10 月～2011 年 5 月			
ソフト制作	田中啓裕 2010 年 10 月～2011 年 5 月			
使用マイコン	ST マイクロエレクトロニクス STM32F103CB クロック：64MHz			
CPU 系使用電池	リチウムポリマー電池 4S 公称電圧：3.3V メーカー：ROBIN			
モータ系使用電池	リチウムポリマー電池 4S 公称電圧：14.8V メーカー：ROBIN			
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本サーボ			
走行以外のモータ	0 0 個			
センサ	赤外線	3 個	メーカー：OptoSupply Limited	
	CCD	個	メーカー：	
	その他	個	メーカー：	
動輪	2 個	直径 4.8mm	幅 0.8mm	
補助輪	個	直径 mm	幅 mm	
サイズ	D12mm W8.2mm H8.9mm 440g			
開発ツール	Atollic True Studio			
探索アルゴリズム	足立法			
P R	作っていたら背が高くなってしまい、モータードライバの位置が壁よりも高い位置についてしまいました。背が高くてちょっとぶきっちょですが、自分は愛着が持てて好きです。			

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック B-14			
ロボット名	なかまうす（ナカマウス）			
参加者名	中村 裕紀			
所属	早稲田大学 マイクロマウスクラブ			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
棄権				

ロボット名の由来	名字 + マウスです。		
メカ系製作	中村 裕紀	1 か月	
電気系製作	中村 裕紀	1 か月	
ソフト制作	中村 裕紀	1 週間	
使用マイコン	Renesas H8-3694 クロック：20MHz		
CPU 系使用電池	NiMH 単 4 公称電圧：14.4V メーカー：GP		
モータ系使用電池	NiMH 単 4 公称電圧：14.4V メーカー：GP		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：二本電産サーボ株式会社		
走行以外のモータ	4 0 個		
センサ	赤外線	4 個	メーカー：東芝
	CCD	個	メーカー：
	その他	個	メーカー：
動輪	2 個	直径 55mm	幅 11mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D85mm W75mm H80mm 430g		
開発ツール	GCC		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	回路は 3 段で構成して、比較的重たいパーツは下の方に設置することで重心が低くなるようにしました。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック B-15			
ロボット名	シロスケ（シロスケ）			
参加者名	中瀬 優			
所属	東京理科大学 Mice			
記録	02:48.026 1 1 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
02:48.026	R			

ロボット名の由来	全体的に白くしたから。		
メカ系製作	中瀬優 1ヶ月		
電気系製作	中瀬優 1ヶ月		
ソフト制作	中瀬優 2ヶ月		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：50MHz		
CPU 系使用電池	LiPo 3セル 公称電圧：11.1V メーカー：RHINO		
モータ系使用電池	LiPo 3セル 公称電圧：11.1V メーカー：RHINO		
走行用モータ	DC モータ 2個 メーカー：SAYAMA		
走行以外のモータ	0 0個		
センサ	赤外線 4個 メーカー：東芝 TPS601 CCD 個 メーカー： その他 個 メーカー：		
動輪	2個	直径 24mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D130mm W68mm H25mm 270g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	他の人と同じではつまらないので、あえて形を四角にし、色も白に統一しました。 基盤もホイールも白いものを探しました。 DC モーターで 270g と、10g 台のマウスが出てくる中、結構重量級ですが結構なスピードが出ます。将来きっと。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック B-16			
ロボット名	Amber（アンバー）			
参加者名	中島 瑞			
所属	電気通信大学ロボメカ工房			
記録	00:34.304 6 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	00:34.304	R	R

ロボット名の由来	なんとなーく		
メカ系製作	中島 瑞 6ヶ月		
電気系製作	中島 瑞 6ヶ月		
ソフト制作	中島 瑞 6ヶ月		
使用マイコン	ST マイクロエレクトロニクス STM32F103CB クロック：64MHz		
CPU 系使用電池	リチウムイオンポリマー 2cell 公称電圧：7.4V メーカー：Hyperion		
モータ系使用電池	リチウムイオンポリマー 2cell 公称電圧：7.4V メーカー：Hyperion		
走行用モータ	DC モータ 2 個 メーカー：HIROBO		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 個	メーカー：	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 4 個	メーカー：TOSHIBA	
動輪	2 個	直径 15mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D105mm W75mm H40mm 150g		
開発ツール	Atollic True STUDIO		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	DC マウスの入門用として先輩の指導のもと製作したマウスです。 ハード面においては大きな変更はありませんが、ソフト面で主に補正関係に手を付けています。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック B-17			
ロボット名	マイクロフロッグ（マイクロフロッグ）			
参加者名	新田 卓也			
所属	東京工芸大学 からくり工房			
記録	R			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R	R	R

ロボット名の由来	カエルのように見えたから。		
メカ系製作	山本矩夫 新田卓也 2 日目		
電気系製作	山本矩夫 新田卓也 2 日目		
ソフト制作	山本矩夫 新田卓也 1 週間		
使用マイコン	Renesas H8/3694 Tiny クロック：20MHz		
CPU 系使用電池	Li-Po 69.6x35x23.5 公称電圧：11.1V メーカー：K&S		
モータ系使用電池	Li-Po 69.6x35x23.5 公称電圧：11.1V メーカー：K&S		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本サーボ		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個 メーカー：自作 CCD 個 メーカー： その他 個 メーカー：		
動輪	2 個	直径 38mm	幅 11mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D99.8mm W90mm H21.7mm 153g		
開発ツール	Best Technology 開発ソフト GDL		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	メカトロ工房の初心者の学生を使いました。車高が低く、セテッピングモータが 11.1V とかなりの高スペックなのでかなりのスピードが出ると思います。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック B-18			
ロボット名	スクラップ・マウス（スクラップマウス）			
参加者名	峰田 健司			
所属	早稲田大学マイクロマウスクラブ			
記録	R			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R	R	R

ロボット名の由来	壊れそうだから		
メカ系製作	峰田 健司 1ヶ月		
電気系製作	峰田 健司 1ヶ月		
ソフト制作	峰田 健司 1ヶ月		
使用マイコン	Renesas H83694 クロック：20MHz		
CPU 系使用電池	NiMH 単4 公称電圧：14.4V メーカー：GP		
モータ系使用電池	NiMH 単4 公称電圧：14.4V メーカー：GP にでん		
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：日本電産サーボ		
走行以外のモータ	0 0個		
センサ	赤外線 4個	メーカー：東芝	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 個	メーカー：	
動輪	2個	直径 45mm	幅 10mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D90mm W70mm H70mm 800g		
開発ツール	Best Technology 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	形が四角い		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック B-19			
ロボット名	PLUS （プラス）			
参加者名	内藤悠生			
所属	東京工芸大学からくり工房			
記録	R			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R	R	R

ロボット名の由来	新しいマシンを使って参加するので「改」という意味を込めて、この名前にしました。		
メカ系製作	内藤悠生 一ヶ月		
電気系製作	内藤悠生 一ヶ月		
ソフト制作	内藤悠生 二ヶ月		
使用マイコン	Renesas H8/3694 Tiny クロック：20MHz		
CPU 系使用電池	Li-Po 69.6*35*23.5mm 公称電圧：11.1V メーカー：K&S		
モータ系使用電池	Li-Po 69.6*35*23.5mm 公称電圧：11.1V メーカー：K&S		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本サーボ		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個 メーカー：自作 CCD 個 メーカー： その他 個 メーカー：		
動輪	2 個 直径 38mm 幅 11mm		
補助輪	個 直径 mm 幅 mm		
サイズ	D99.8mm W90mm H21.7mm 153g		
開発ツール	Best Technology 開発ソフト GDL		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	本マシンは、初心者向けの製作キットとして開発されたマウスです。ですので、まったくの初心者でも比較的簡単に組み上げる事ができ、プログラム自体の中身もまた、それほど難しい内容になっておらず、理解しやすい内容になっています。 今回は、このマシンを用いて、マウスについて初心者である自分でも、一から作り、行動をプログラムすることで、競技においてもある程度の動作ができるようになるということを証明したいと思います。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック B-20			
ロボット名	W2000premium （ダブリューニセンプレミアム）			
参加者名	小堀周平			
所属	電気通信大学ロボメカ工房			
記録	R			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R	R	R

ロボット名の由来	某 OS		
メカ系製作	小堀周平 1 日		
電気系製作	小堀周平 15 日		
ソフト制作	小堀周平 1 年		
使用マイコン	STM STM32F103CBT6 クロック：64MHz		
CPU 系使用電池	リチウムポリマー 240mAh 公称電圧：7.4V メーカー：Thamazo		
モータ系使用電池	リチウムポリマー 240mAh 公称電圧：7.4V メーカー：Thamazo		
走行用モータ	DC モータ 2 個 メーカー：ファールハーバー		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 個	メーカー：	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 4 個	メーカー：東芝	
動輪	2 個	直径 24mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D100mm W86mm H24mm 100g		
開発ツール	TrueSTUDIO STM32 Lite		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	ユニバーサル基板 1 枚で作ってみました。 ユニバーサル基板で組まれたマウスは何台もありましたが、ユニバーサル基板 1 枚で組まれたマウスはなかったように思ったので作ってみました。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック B-21			
ロボット名	さくらねずみ 5 （サクラネズミ ゴ）			
参加者名	佐倉 俊祐			
所属	東京理科大学 Mice			
記録	R			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R	R	R

ロボット名の由来	自分の名前からと、5 台目なので。		
メカ系製作	佐倉俊祐 2 日		
電気系製作	佐倉俊祐 6 か月		
ソフト制作	佐倉俊祐 2 週間		
使用マイコン	Renesas RX62T クロック：96MHz		
CPU 系使用電池	Li-Po 100mAh 公称電圧：7.4V メーカー：Zippy		
モータ系使用電池	Li-Po 100mAh 公称電圧：7.4V メーカー：Zippy		
走行用モータ	DC モータ 2 個 メーカー：Faulhaber		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個 メーカー：OSRAM CCD 個 メーカー： その他 3 個 メーカー：AnalogDevices(ジャイロ、加速度)		
動輪	4 個	直径 22mm	幅 8.5mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D100mm W75mm H22mm 76g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	5 台目のマウスです。流行の変則 4 輪に手を出してみました。ハードウェアの出来はこれまでのマウスの中で一番良さそうなので、ソフトに力を入れる予定です。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック B-22			
ロボット名	chip2 号（チップニゴウ）			
参加者名	松村周平			
所属	電気通信大学ロボメカ工房			
記録	00:25.063 5 位 特別賞			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	00:25.063	R	R

ロボット名の由来	犬の名前		
メカ系製作	松村周平 二か月		
電気系製作	松村周平 二か月		
ソフト制作	松村周平 二か月		
使用マイコン	ARM Cortex-M3 STM32F103CB クロック：64MHz		
CPU 系使用電池	リチウムポリマー電池 2 セル 公称電圧：7.4V メーカー：HYPERION		
モータ系使用電池	リチウムポリマー電池 2 セル 公称電圧：7.4V メーカー：HYPERION		
走行用モータ	DC モータ 2 個 メーカー：HIROBO		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線	個	メーカー：
	CCD	個	メーカー：
	その他	4 個	メーカー：OptoSupply Limited
動輪	2 個	直径 26mm	幅 9.5mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D100mm W76mm H45mm 185g		
開発ツール	Atollic True Studio		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	先輩が考案したものに自分なりに手を加えました。今回はプログラムをいじりました。よろしくをお願いします		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック B-23			
ロボット名	kuppa（クッパ）			
参加者名	高橋良太			
所属	東京理科大学 Mice			
記録	02:30.031 9 位 特別賞			
Take1 02:30.031	Take2 R	Take3 R	Take4	Take5

ロボット名の由来	重くて速いマウスということで、某ゲームの敵キャラより名前を拝借			
メカ系製作	高橋良太 3 日			
電気系製作	高橋良太 2 か月			
ソフト制作	高橋良太 2 か月			
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：50MHz			
CPU 系使用電池	lipo バッテリー 53x 27x 12mm 公称電圧：16.8V メーカー：MYSTERY			
モータ系使用電池	lipo バッテリー 53x 27x 12mm 公称電圧：16.8V メーカー：MYSTERY			
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本サーボ			
走行以外のモータ	0 0 個			
センサ	赤外線 8 個 メーカー：東芝 CCD 個 メーカー： その他 個 メーカー：			
動輪	2 個 直径 52mm 幅 7mm			
補助輪	個 直径 mm 幅 mm			
サイズ	D135mm W91mm H55mm 650g			
開発ツール	RENESAS 開発ソフト			
探索アルゴリズム	足立法			
P R	自分の作る初めてのマウスになります。見た目はなかなかよくできたと思います。このマウスの最大の特徴は前と後ろにセンサがついていて、スイッチバックができるということです。sh7125 には A/D 変換のチャンネルが 8 つしかないのでアナログマルチプレクサを用いて対処しました。また、リポバッテリー 4 セルであり、モータも大きめで比較的重いです。しかし、できるだけ軽量化と小型化に努めました。だから、基板面積が減り、素子の実装がなかなか大変でした。スイッチバックをするためにロボットを前後対称になるように作ったので重心バランスがいいのもポイントです。			

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック B-24			
ロボット名	MF2011（マイクロファイター にまるいちいち）			
参加者名	森永 英一郎			
所属	個人			
記録	R			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R		

ロボット名の由来	小さな戦士		
メカ系製作	森永英一郎 1年		
電気系製作	森永英一郎 1年		
ソフト制作	森永英一郎 1年		
使用マイコン	STmicro STM32 クロック：64MHz		
CPU 系使用電池	リチウムポリマ 2セル 公称電圧：7.4V メーカー：不明		
モータ系使用電池	リチウムポリマ 2セル 公称電圧：7.4V メーカー：不明		
走行用モータ	DC モータ 2個 メーカー：光進ミニモ		
走行以外のモータ	0 0個		
センサ	赤外線 4個	メーカー：不明	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 個	メーカー：	
動輪	4個	直径 23mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D98mm W70mm H23mm 100g		
開発ツール	GCC		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	4輪マウス		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウスクラシック B-25			
ロボット名	TYU 三郎 （チュウザブロウ）			
参加者名	小川 靖夫			
所属	エフテック			
記録	R			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R			

ロボット名の由来	3 台目に作ったマウス		
メカ系製作	小川 数ヶ月		
電気系製作	小川 数ヶ月		
ソフト制作	小川 数年		
使用マイコン	Renesas H8/3048F クロック：19.66MHz		
CPU 系使用電池	ニッケル水素 単 4 公称電圧：14.4V メーカー：GP		
モータ系使用電池	ニッケル水素 単 4 公称電圧：14.4V メーカー：GP		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：シナノケンシ		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個	メーカー：東芝	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 個	メーカー：	
動輪	2 個	直径 51mm	幅 5mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D130mm W85mm H95mm 720g		
開発ツール	秋月開発ソフト		
探索アルゴリズム	求心法		
P R	古株です		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス（ハーフ） A-01			
ロボット名	ドドド （ドドド）			
参加者名	川上 靖次			
所属	株式会社アールティ			
記録	00:47.895 5 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	00:47.895	R	R	R

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

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス（ハーフ） A-02			
ロボット名	青坊主（アオボウズ）			
参加者名	中川範晃			
所属	株式会社アールティ			
記録	R			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R	R	R

ロボット名の由来	ロボットの名前に妖怪の名前を当てています。		
メカ系製作	株式会社アールティ 不明		
電気系製作	株式会社アールティ 不明		
ソフト制作	中川範晃 3ヶ月		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：48MHz		
CPU 系使用電池	リチウムポリマーバッテリー 49*29*10 公称電圧：7.4V メーカー：S.T.L. JAPAN		
モータ系使用電池	リチウムポリマーバッテリー 49*29*10 公称電圧：7.4V メーカー：S.T.L. JAP		
走行用モータ	DC モータ 2 個 メーカー：S.T.L. JAPAN		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個	メーカー：東芝	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 個	メーカー：	
動輪	2 個	直径 23mm	幅 2.2mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D57mm W52mm H46mm 122g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	株式会社アールティの Pi:Co Half のプログラム改変版です。 スラローム探索 + 最短走行ができるようがんばります。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス（ハーフ） A-03			
ロボット名	溝の口鼠族（ミゾノクチネズミゾク）			
参加者名	松井健夫			
所属	トワイライトの会			
記録	R			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R	R	R

ロボット名の由来	神奈川県川崎市溝の口で開発された		
メカ系製作	松井健夫 2ヶ月		
電気系製作	松井健夫 2ヶ月		
ソフト制作	松井健夫 1ヶ月		
使用マイコン	Renesas SH7144 クロック：48MHz		
CPU 系使用電池	LDO レギュレータ 8pin SOP 公称電圧：3.3V メーカー：リニアテクノロジー		
モータ系使用電池	Li-Po 7.5mmx21mmx36mm 公称電圧：3.7V メーカー：FULLRIVER		
走行用モータ	DC モータ 2個 メーカー：DIDEL		
走行以外のモータ	0 0個		
センサ	赤外線 4個	メーカー：Sharp	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 個	メーカー：	
動輪	2個	直径 24mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D72mm W43mm H45mm 100g		
開発ツール	GCC		
探索アルゴリズム	その他 適当（これから）		
P R	エンコーダ IC に HEDR-8000 を使用し、コードホイールをタイヤに貼り付けております。ハウジングされていないため、誤動作があるかもしれません。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス（ハーフ） A-04			
ロボット名	SaharaMouse2010 （サハラマウス 2010）			
参加者名	佐藤陽介			
所属	Team Sahara			
記録	00:17.800 4 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:44.000	00:18.450	00:17.800	R	R

ロボット名の由来	佐藤と菅原でサハラ		
メカ系製作	佐藤陽介 半年		
電気系製作	佐藤陽介 半年		
ソフト制作	菅原昌弥 1 年		
使用マイコン	Renesas H8S/2633 クロック：25MHz		
CPU 系使用電池	リポ 20X30mm 公称電圧：11.1V メーカー：タマゾー		
モータ系使用電池	リポ 20X30mm 公称電圧：11.1V メーカー：タマゾー		
走行用モータ	DC モータ 2 個 メーカー：不明		
走行以外のモータ	ステアリングリング 3 2 個 不明		
センサ	赤外線 6 個 メーカー：東芝 CCD 個 メーカー： その他 個 メーカー：		
動輪	2 個	直径 10mm	幅 4mm
補助輪	個	直径 10mm	幅 4mm
サイズ	D70mm W40mm H35mm 75g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	ハーフサイズでの 6 輪マウスです。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス（ハーフ） A-05			
ロボット名	Mono （モノ）			
参加者名	竹本裕太			
所属	東京理科大学 Mice			
記録	01:52.840 6 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
01:52.840	R	R	R	R

ロボット名の由来	一つ目なので...		
メカ系製作	竹本裕太 2 ヶ月		
電気系製作	竹本裕太 2 ヶ月		
ソフト制作	竹本裕太 2 ヶ月		
使用マイコン	Renesas RX62T クロック：96MHz		
CPU 系使用電池	Lipo 70mAh 公称電圧：7.4V メーカー：Zippy		
モータ系使用電池	lipo 70mAh 公称電圧：7.4V メーカー：Zippy		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：ジャンク品のため不明		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個 メーカー：OSRAM CCD 個 メーカー： その他 1 個 メーカー：アナログ・デバイセズ		
動輪	4 個 直径 12.5mm 幅 2mm		
補助輪	個 直径 mm 幅 mm		
サイズ	D63mm W42mm H18mm 29g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	その他 独自		
P R	1 個 300 円のステッピングモーターで、しかも 4 輪で頑張っています。 ハーフだけでなくフルサイズの方でも、DC モーターに負けないよう頑張りたいと思います。 分解能が 1mm 弱しかなく、制御がかなり厳しいです。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス（ハーフ） A-06			
ロボット名	ロング 12 号機 （ロングジュウニゴウキ）			
参加者名	小峰 直樹			
所属	個人			
記録	00:08.850 2 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:38.666	00:09.009	R	00:08.850	R

ロボット名の由来	遠い昔の話なので忘れました		
メカ系製作	小峰直樹 11 号機の部品を流用		
電気系製作	小峰直樹 3 ヶ月		
ソフト制作	小峰直樹 4 ヶ月		
使用マイコン	Renesas RX621 クロック：96MHz		
CPU 系使用電池	リチウムイオンポリマ 210mAh 公称電圧：3.7V メーカー：STL Japan		
モータ系使用電池	同上 同上 公称電圧：同上 V メーカー：同上		
走行用モータ	DC モータ 2 個 メーカー：ミニモータ		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 5 個	メーカー：東芝（正面） ローム（その他）	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 1 個	メーカー：Invensense(ジャイロセンサ)	
動輪	2 個	直径 24.5mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D68.5mm W48mm H26mm 79g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	ルネサスエレクトロニクスの最新マイコンである RX をマイクロマウスで初めて搭載したマイクロマウスです。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス（ハーフ） A-07			
ロボット名	SaharaMouse09M （さはらまうすぜろきゅうえむ）			
参加者名	菅原昌弥			
所属	TeamSahara			
記録	00:10.050 3 位			
Take1 00:44.487	Take2 00:17.928	Take3 00:12.401	Take4 00:10.449	Take5 00:10.050

ロボット名の由来	佐藤の"さ"と菅原の"はら"から名づけました		
メカ系製作	佐藤陽介 1 年		
電気系製作	佐藤陽介 半年		
ソフト制作	菅原昌弥 1 年		
使用マイコン	Renesas H8S/2633R クロック：25MHz		
CPU 系使用電池	リチウムポリマバッテリー 20×45mm 公称電圧：7.2V メーカー：Tahmazo		
モータ系使用電池	リチウムポリマバッテリー 20×45mm 公称電圧：7.2V メーカー：Tahmazo		
走行用モータ	DC モータ 2 個 メーカー：不明		
走行以外のモータ	ステアリング制御 3 2 個 並木精密宝石		
センサ	赤外線 6 個 メーカー：ローム CCD 個 メーカー： その他 1 個 メーカー：ジャイロ:ST マイクロ		
動輪	2 個	直径 13mm	幅 3mm
補助輪	個	直径 13mm	幅 5mm
サイズ	D70mm W45mm H45mm 95g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	駆動輪が中央に 2 輪、ステアリングが前後に 2 輪ずつある 6 輪マウスです 前後に同じ壁センサが搭載されているため、前後の区別なく同じように走行します。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	マイクロマウス（ハーフ） A-08			
ロボット名	mini かむかむ （ミニカムカム）			
参加者名	福井善朗			
所属	奈良先端科学技術大学院(池田研)，東京理科大学(中村研)			
記録	00:08.434 優勝			
Take1 00:28.000	Take2 00:08.471	Take3 R	Take4 00:28.190	Take5 00:08.434

ロボット名の由来	「かむたこ」というフリーゲームのキャラクターより		
メカ系製作	福井善朗 2 年		
電気系製作	福井善朗 2 か月		
ソフト制作	福井善朗 2 か月		
使用マイコン	STM32F103 STM32F103 クロック：50MHz		
CPU 系使用電池	リポ 14x18x5.5mm 公称電圧：3.7V メーカー：FULLRIVER		
モータ系使用電池	リポ 14x18x5.5mm 公称電圧：3.7V メーカー：FULLRIVER		
走行用モータ	DC モータ 2 個 メーカー：マクソン		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個 メーカー：オプトランス+東芝 CCD 個 メーカー： その他 個 メーカー：		
動輪	2 個	直径 15mm	幅 3mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D43.2mm W32.4mm H20mm 17.18g		
開発ツール	GCC		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	機械設計を勉強して小さく作りました。 カルマンフィルターを使ったセンサーヒュージョンをしています。 そのため、前壁を使った姿勢補正性能が高いです。 Dijkstra 法を使って最短経路を計算しています。 グラフの重みとして各動作の走行時間を設定しているため、 モデル化の範囲内で厳密な最短経路を求めることができます。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット A-01			
ロボット名	アオイロイチゴウ（アオイロイチゴウ）			
参加者名	伊藤邦朗			
所属	東京理科大学 Mice			
記録	01:54.543 1 4 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
01:54.543	R	R		

ロボット名の由来	化合物の名前から		
メカ系製作	伊藤邦朗 1 年		
電気系製作	伊藤邦朗 1 年		
ソフト制作	伊藤邦朗 5 ヶ月		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：15.625MHz		
CPU 系使用電池	リチウムポリマー 3s 公称電圧：11V メーカー：ホビーキング		
モータ系使用電池	リチウムポリマー 3s 公称電圧：11V メーカー：ホビーキング		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本サーボ		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 個	メーカー：	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 2 個	メーカー：東芝	
動輪	2 個	直径 48mm	幅 5mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D140mm W80mm H60mm 400g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	左手法		
P R	難しかったです。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット A-02			
ロボット名	溝の口鼠族（ミゾノクチネズミゾク）			
参加者名	松井健夫			
所属	トワイライトの会			
記録	R			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R		

ロボット名の由来	神奈川県川崎市溝の口で作製させた		
メカ系製作	松井健夫 2ヶ月		
電気系製作	松井健夫 2ヶ月		
ソフト制作	松井健夫 1ヶ月		
使用マイコン	Renesas SH7144 クロック：48MHz		
CPU 系使用電池	LDO レギュレータ 8pin SOP 公称電圧：3.3V メーカー：リニアテクノロジー		
モータ系使用電池	Li-Po 7.5mmx21mmx36mm 公称電圧：3.7V メーカー：FULLRIVER		
走行用モータ	DC モータ 2個 メーカー：DIDEL		
走行以外のモータ	0 0個		
センサ	赤外線 4個	メーカー：Sharp	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 個	メーカー：	
動輪	2個	直径 24mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D72mm W44mm H45mm 100g		
開発ツール	GCC		
探索アルゴリズム	その他 なし		
P R	ハーフサイズ競技に参加しているロボットと同じため、センサがうまく調整できるか分かりません。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット A-03			
ロボット名	kuppa（クッパ）			
参加者名	高橋良太			
所属	東京理科大学 Mice			
記録	00:13.772 3 位			
Take1 00:15.047	Take2 00:13.772	Take3 R	Take4	Take5

ロボット名の由来	重くて速いマウスということで、某ゲームの敵キャラより名前を拝借		
メカ系製作	高橋良太 3 日		
電気系製作	高橋良太 2 か月		
ソフト制作	高橋良太 2 か月		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：50MHz		
CPU 系使用電池	lipo バッテリー 53x 27x 12mm を 2 つ 公称電圧：16.8V メーカー：MYSTERY		
モータ系使用電池	lipo バッテリー 53x 27x 12mm を 2 つ 公称電圧：16.8V メーカー：MYSTERY		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本サーボ		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 8 個 メーカー：東芝 CCD 個 メーカー： その他 個 メーカー：		
動輪	2 個 直径 51mm 幅 7mm		
補助輪	個 直径 mm 幅 mm		
サイズ	D135mm W91mm H55mm 650g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	自分の作る初めてのマウスになります。見た目はなかなかよくできたと思います。このマウスの最大の特徴は前と後ろにセンサがついていて、スイッチバックができるということです。sh7125 には A/D 変換のチャンネルが 8 つしかないのでアナログマルチプレクサを用いて対処しました。また、リポバッテリー 4 セルであり、モータも大きめで比較的重いです。しかし、できるだけ軽量化と小型化に努めました。だから、基板面積が減り、素子の実装がなかなか大変でした。スイッチバックをするためにロボットを前後対称になるように作ったので重心バランスがよいのもポイントです。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット A-04			
ロボット名	ぷーちゃん号 11 （プーチンゴウジュウイチ）			
参加者名	鱒渕祥司			
所属	個人			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
棄権				

ロボット名の由来	2011 年のぷーちゃん号なので。		
メカ系製作	鱒渕祥司 2 ヶ月		
電気系製作	鱒渕祥司 1.5 ヶ月		
ソフト制作	鱒渕祥司 2 ヶ月		
使用マイコン	STMicroelectronics STM32F103RET クロック：64MHz		
CPU 系使用電池	Li-po 70mA h 公称電圧：3.7V メーカー：Hyperion		
モータ系使用電池	上記と共通 上記と共通 公称電圧：上記と共通 V メーカー：上記と共通		
走行用モータ	DC モータ 2 個 メーカー：DIDEL		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個	メーカー：OSRAM	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 個	メーカー：	
動輪	2 個	直径 25mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D110mm W70mm H25mm 17.4g		
開発ツール	GCC		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	サイズをクラシックマウスのままに保ちつつ出来るだけ軽く作るのがテーマ。 ギアと一体型のホイール、カーボン製のフレームは CNC で作りました。 見えにくくてすみません。まだ旗が無いです。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット A-05			
ロボット名	サファイア（サファイアスリー）			
参加者名	木村速人			
所属	埼玉県立新座総合技術高等学校			
記録	00:12.598 2 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:14.418	00:12.598	R		

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

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット A-06			
ロボット名	Taurus （タウラス）			
参加者名	山本 充俊			
所属	東京理科大学 Mice			
記録	00:15.583 4 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:16.128	00:15.583			

ロボット名の由来	自分が牡牛座 (Taurus)であるため。		
メカ系製作	山本 充俊 6 か月		
電気系製作	山本 充俊 6 か月		
ソフト制作	山本 充俊 4 か月		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：25MHz		
CPU 系使用電池	LiPo 3 セル 公称電圧：11.1V メーカー：KYPOM		
モータ系使用電池	LiPo 3 セル 公称電圧：11.1V メーカー：KYPOM		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：SERVO		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 個 メーカー： CCD 個 メーカー： その他 2 個 メーカー：TOSHIBA		
動輪	2 個 直径 51.6mm 幅 6mm		
補助輪	個 直径 mm 幅 mm		
サイズ	D135mm W70mm H65mm 440g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	求心法		
P R	とにかく、走りきることを目標に作りました。 最後まで走ってくれるといいと思います。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット A-07			
ロボット名	ハセシュマウス ver.0.5 （ハセシュマウス バージョンレイテンゴ）			
参加者名	長谷川 峻			
所属	渋谷幕張中学電気部高校物理部			
記録	R			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R		

ロボット名の由来	プログラム製作担当のあだ名から。		
メカ系製作	吉岡 弘人 1年間		
電気系製作	吉岡 弘人 1年間		
ソフト制作	長谷川 峻 1年間		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：12.5MHz		
CPU 系使用電池	リチウムポリマー電池 3セル 公称電圧：11.1V メーカー：Turnigy		
モータ系使用電池	リチウムポリマー電池 3セル 公称電圧：11.1V メーカー：Turnigy		
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：Orientalmotor		
走行以外のモータ	0 0個		
センサ	赤外線 4個 メーカー：TOSHIBA CCD 個 メーカー： その他 個 メーカー：		
動輪	2個	直径 48mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D135mm W120mm H100mm 980g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	とにかく大きい、重いという異質なマウスです。しかし、戦歴は豊富で、それなりに速く走ります。そのギャップが見所・・・だと思います。調整が間に合っていないので、何とも言えませんが……。コードが乱舞して、まるで森のようになっていることも特徴です。本当は新作のマウスを出す予定だったのですが、新作がまったく間に合わず、仕方なく去年のマウスを出すことにしました。去年の東日本地区大会では実力を十分に発揮できなかったマウスなので、いいリベンジの機会になるなと思っています。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット A-08			
ロボット名	シロスケ（シロスケ）			
参加者名	中瀬 優			
所属	東京理科大学 Mice			
記録	00:19.858 9 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	00:19.858	R		

ロボット名の由来	全体的に白色だから。		
メカ系製作	中瀬優 1ヶ月		
電気系製作	中瀬優 1ヶ月		
ソフト制作	中瀬優 1ヶ月		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：50MHz		
CPU 系使用電池	LiPo 3 セル 公称電圧：11.1V メーカー：LHINO		
モータ系使用電池	LiPo 3 セル 公称電圧：11.1V メーカー：LHINO		
走行用モータ	DC モータ 2 個 メーカー：SAYAMA		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個 メーカー：東芝 TPS601 CCD 個 メーカー： その他 個 メーカー：		
動輪	2 個	直径 24mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D130mm W68mm H25mm 270g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	他の人と同じではつまらないので、あえて形を四角にし、色も白に統一しました。 基盤もホイールも白いものを探しました。 DC モーターで 270g と、10g 台のマウスが出てくる中、結構重量級ですが結構なスピードが出る予定です。今のところまだまだですが。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット A-09			
ロボット名	日向（ヒナタ）			
参加者名	齊藤直樹			
所属	芝浦工業大学 SRDC			
記録	R			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R		

ロボット名の由来	好きなキャラから。		
メカ系製作	齊藤直樹 1ヶ月		
電気系製作	齊藤直樹 1ヶ月		
ソフト制作	齊藤直樹 2週間		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：48MHz		
CPU 系使用電池	ニッケル水素 12 セル 公称電圧：14.4V メーカー：panasonic		
モータ系使用電池	ニッケル水素 12 セル 公称電圧：14.4V メーカー：panasonic		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本サーボ		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個 メーカー：TOSHIBA CCD 個 メーカー： その他 個 メーカー：		
動輪	2 個	直径 54mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D140mm W95mm H80mm 680g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	左手法		
P R	SH マイコンを用いたマイクロマウスです。Basic Mouse をベースに SH マイコンに置き換えた感じになります。H8 系のマイコンよりも早く処理ができるはずです。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット A-10			
ロボット名	錦風来魚 2 （ニシキフウライウオ 2）			
参加者名	村上青児			
所属	東京理科大学 Mice			
記録	00:16.182 5 位			
Take1 00:18.003	Take2 00:16.182	Take3 R	Take4	Take5

ロボット名の由来	ダイビングで見つけた色とりどりのきれいな魚 英名 Ghost Pipe Fish		
メカ系製作	村上青児 2 週間		
電気系製作	村上青児 2 週間		
ソフト制作	村上青児 3 週間		
使用マイコン	STMicroelectronics STM32F103RET6 クロック：72MHz		
CPU 系使用電池	LiPo 2Cell 公称電圧：8.4V メーカー：Zippy		
モータ系使用電池	LiPo 2Cell 公称電圧：8.4V メーカー：Zippy		
走行用モータ	DC モータ 2 個 メーカー：faulhaber		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個 メーカー：OSRAM CCD 個 メーカー： その他 2 個 メーカー：analogdevice , STMicroelectronics		
動輪	2 個	直径 29mm	幅 74mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D122.51273mm W74mm H35mm 122.2g		
開発ツール	RIDE7		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	この頃話題の吸引機構を積んでみました。これでかなり早くなるのではないかなと思います。直線速度を上げることよりも、ターン速度を上げて走行中の平均速度を上げるのが目的です。自分の求めている垂直効力が得られるかが不安ですがやってみました。時間があれば、吸引を考えた理想のターン軌道をシミュレーターで算出して、走らせようと思っています。現在は摩擦力がまったく考えられていない理想軌道をシミュレートして走っています。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット A-11			
ロボット名	Mono （モノ）			
参加者名	竹本裕太			
所属	東京理科大学 Mice			
記録	R			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R		

ロボット名の由来	一つ目なので...		
メカ系製作	竹本裕太 2ヶ月		
電気系製作	竹本裕太 2ヶ月		
ソフト制作	竹本裕太 2ヶ月		
使用マイコン	Renesas RX62T クロック：96MHz		
CPU 系使用電池	Lipo 70mAh 公称電圧：7.4V メーカー：Zippy		
モータ系使用電池	Lipo 70mAh 公称電圧：7.4V メーカー：Zippy		
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：ジャンク品のため不明		
走行以外のモータ	0 0個		
センサ	赤外線 4個 メーカー：OSRAM CCD 個 メーカー： その他 1個 メーカー：アナログ・デバイセズ		
動輪	4個 直径 12.5mm 幅 2mm		
補助輪	個 直径 mm 幅 mm		
サイズ	D63mm W42mm H18mm 29g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	その他 独自		
P R	1個 300 円のステッピングモーターで、しかも 4 輪で頑張っています。 ハーフだけでなくフルサイズの方でも、DC モーターに負けないよう頑張りたいと思います。 分解能が 1mm 弱しかなく、制御がかなり厳しいです。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット A-12			
ロボット名	Acala （アカラ）			
参加者名	滝沢 進			
所属	明星大学情報学部情報学科飯島研究室			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
棄権				

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

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

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

ロボット名の由来	自分の名前から、5 台目なので。		
メカ系製作	佐倉俊祐 2 日		
電気系製作	佐倉俊祐 6 か月		
ソフト制作	佐倉俊祐 2 週間		
使用マイコン	Renesas RX62T クロック：96MHz		
CPU 系使用電池	LiPo 100mAh 公称電圧：7.4V メーカー：Zippy		
モータ系使用電池	LiPo 100mAh 公称電圧：7.4V メーカー：ZIppy		
走行用モータ	DC モータ 2 個 メーカー：Faulhaber		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個 メーカー：OSRAM CCD 個 メーカー： その他 3 個 メーカー：AnalogDevices		
動輪	4 個	直径 22mm	幅 8.5mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D100mm W75mm H22mm 76g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	ハードウェアの出来は今までで一番良いです。流行に乗って変則 4 輪にしてみました。変則 4 輪を活かした制御をするつもりです。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット A-14			
ロボット名	ヌクヌク DASH Lily （ヌクタクダッシュリリィ）			
参加者名	青木政武			
所属	山中湖ロボットクラブ			
記録	00:17.307 6 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	00:17.307	R		

ロボット名の由来	fate stay/night のセイバーリリィがかわいかったので・・・		
メカ系製作	青木政武 三年目		
電気系製作	青木政武 三年目		
ソフト制作	青木政武 三年目		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：40MHz		
CPU 系使用電池	ニッケル水素 単四 公称電圧：19.2V メーカー：SANYO		
モータ系使用電池	ニッケル水素 単四 公称電圧：19.2V メーカー：SANYO		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：ニホンサーボ		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 6 個	メーカー：HP と TOSHIBA	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 個	メーカー：	
動輪	2 個	直径 49mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D140mm W71mm H77mm 630g		
開発ツール	Best Technology 開発ソフト		
探索アルゴリズム	求心法		
P R	電圧を監視、グラフから求めた最高周波数でリミッターがかかるようにしてあります。とうぜん、オプションではずすことも可能です。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット A-15			
ロボット名	G- ()			
参加者名	笠原崇裕			
所属	渋谷幕張中学電気部高校物理部			
記録	00:25.389 1 2 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	00:25.389	R		

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

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット A-16			
ロボット名	こぺるにくす（ ）			
参加者名	若杉俊哉			
所属	渋谷幕張中学電気部高校物理部			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
棄権				

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

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット B-01			
ロボット名	食神王ガオガオファー（ショクシンオウガオガオファー）			
参加者名	高橋 和宏			
所属	電気通信大学ロボメカ工房			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
棄権				

ロボット名の由来	前のマシン，食神王ガオガオガーの後継機であるので		
メカ系製作	高橋，宮澤，松田 1ヶ月		
電気系製作	高橋 1ヶ月		
ソフト制作	高橋 4ヶ月		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：50MHz		
CPU 系使用電池	Li-Po 2cell 公称電圧：7.4V メーカー：enRoute		
モータ系使用電池	Li-Po 2cell 公称電圧：7.4V メーカー：enRoute		
走行用モータ	DC モータ 2 個 メーカー：FAULHABER		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個	メーカー：東芝	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 個	メーカー：	
動輪	2 個	直径 23mm	幅 11mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D80mm W65mm H40mm 113g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	求心法		
P R	3 年目，ノンメンテナンスのマウスです．そろそろ右眼が怪しいです．		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット B-02			
ロボット名	木ねずみ(仮)（キネミズミカッコカリ）			
参加者名	池田盛陽			
所属	ロボメカ工房			
記録	R			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R		

ロボット名の由来	木を使ってる		
メカ系製作	池田盛陽 4 日		
電気系製作	池田盛陽 4 日		
ソフト制作	池田盛陽 4 日		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：50MHz		
CPU 系使用電池	リチウムポリマー 4 セル 公称電圧：14.8V メーカー：ロビン		
モータ系使用電池	リチウムポリマー 4 セル 公称電圧：14.8V メーカー：ロビン		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本電産サーボ		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個	メーカー：東芝	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 個	メーカー：	
動輪	2 個	直径 50mm	幅 12mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D110mm W72mm H50mm 450g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	ホイールも木製です。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット B-03			
ロボット名	マイクロマウス学習キット（マイクロマウスガクシュウキット）			
参加者名	佐藤陽介			
所属	メカトロ工房			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
棄権				

ロボット名の由来	初心者向けのキットです。		
メカ系製作	佐藤陽介	3ヶ月	
電気系製作	佐藤陽介	3ヶ月	
ソフト制作	佐藤陽介	1ヶ月	
使用マイコン	Renesas H8/3694 クロック：20MHz		
CPU 系使用電池	リポ	50X15mm	公称電圧：11.1V メーカー：ヘイペリオン
モータ系使用電池	リポ	50X15mm	公称電圧：11.1V メーカー：ヘイペリオン
走行用モータ	ステッピングモータ 2個 メーカー：不明		
走行以外のモータ	0 0個		
センサ	赤外線	4個	メーカー：不明
	CCD	個	メーカー：
	その他	個	メーカー：
動輪	2個	直径 30mm	幅 10mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D100mm W90mm H35mm 200g		
開発ツール	Best Technology 開発ソフト		
探索アルゴリズム	その他 なし		
P R	初心者向けマイクロマウスの学習キットです。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット B-04			
ロボット名	i^1 (アイ ワン)			
参加者名	市野塚 朝			
所属	電気通信大学ロボメカ工房			
記録	R			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R		

ロボット名の由来	虚数 1 乗		
メカ系製作	市野塚 朝 一ヶ月		
電気系製作	市野塚 朝 一ヶ月		
ソフト制作	市野塚 朝 一ヶ月		
使用マイコン	Renesas SH7137 クロック：10MHz		
CPU 系使用電池	Lipo 2S 公称電圧：7.4V メーカー：zippy		
モータ系使用電池	lipo 2S 公称電圧：7.4V メーカー：zippy		
走行用モータ	DC モータ 2 個 メーカー：ファールハーバー		
走行以外のモータ	4 0 個		
センサ	赤外線 4 個 メーカー：わすれました CCD 個 メーカー： その他 個 メーカー：		
動輪	2 個直径 18 and 20mm 幅 10mm		
補助輪	個 直径 mm 幅 mm		
サイズ	D60mm W50mm H30mm 89g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	左手法		
P R	左右のタイヤの径が違い、右車輪は直径 18mm / ギヤ比 3.75、左車輪は直径 20mm / ギヤ比 4.125。 ちゃんと走ります。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット B-05			
ロボット名	Verdi MM 1.05 （ヴェルディ エムエム イッテンゼロゴ）			
参加者名	平井 秀一			
所属	個人			
記録	R			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R		

ロボット名の由来	卒業研究で使用していたレーザー光源の名前		
メカ系製作	平井 秀一 3 年		
電気系製作	平井 秀一 3 ヶ月		
ソフト制作	平井 秀一 2 ヶ月		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：40MHz		
CPU 系使用電池	Li-po 2 x (60 x 32 x 12) 公称電圧：14.8V メーカー：ZIPPY		
モータ系使用電池	Li-po 2 x (60 x 32 x 12) 公称電圧：14.8V メーカー：ZIPPY		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本サーボ		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 6 個 メーカー：TOSHIBA CCD 個 メーカー： その他 個 メーカー：		
動輪	2 個	直径 47mm	幅 7mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D110mm W76mm H69mm 450g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	去年はステッピングモータの加減速制御にテーブルを用いず、リアルタイムで計算することに挑戦しました。計算にはすでに 1 次のマクローリン展開を用いて近似していましたが、今年は演算時間を短くすべく、近似できるパラメータを抽出し近似計算をしています。また、この計算に基づいて角速度の微分が不連続にならないようなスラロームをしています。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット B-06			
ロボット名	錦惨式（ニシキサンシキ）			
参加者名	寺崎 清			
所属	電気通信大学ロボメカ工房			
記録	00:19.783 8 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	00:22.198	00:19.783		

ロボット名の由来	前のマシンが錦式だったため		
メカ系製作	寺崎 清 2ヶ月		
電気系製作	寺崎 清 2ヶ月		
ソフト制作	寺崎 清 3日		
使用マイコン	STM32 STM32F103R8 クロック：64MHz		
CPU 系使用電池	リチウムポリマー 70mAh 公称電圧：3.7V メーカー：hyperion		
モータ系使用電池	リチウムポリマー 70mAh 公称電圧：3.7V メーカー：hyperion		
走行用モータ	DC モータ 2 個 メーカー：DIDEL		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個	メーカー：東芝	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 個	メーカー：	
動輪	2 個	直径 13.5mm	幅 5mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D93mm W76mm H14mm 16.5g		
開発ツール	Atollic true studio		
探索アルゴリズム	求心法		
P R	大会最軽量マシンを目指します。軽量化のせいで安定していません。走るかわかりません。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット B-07			
ロボット名	U T C 2 0 1 1 （ユーティーシー）			
参加者名	森永 研一郎			
所属	芝浦工業大学			
記録	棄権			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
棄権				

ロボット名の由来	完走を目指して		
メカ系製作	森永研一郎 2 か月		
電気系製作	森永研一郎 2 か月		
ソフト制作	森永研一郎 2 か月		
使用マイコン	ST STM32 クロック：64MHz		
CPU 系使用電池	リポ 2 セル 公称電圧：7.4V メーカー：不明		
モータ系使用電池	リポ 2 セル 公称電圧：7.4V メーカー：不明		
走行用モータ	DC モータ 2 個 メーカー：光		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個	メーカー：不明	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 個	メーカー：	
動輪	2 個	直径 24mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D98mm W70mm H24mm 99g		
開発ツール	GCC		
探索アルゴリズム	求心法		
P R	初めて作りました。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット B-08			
ロボット名	錦弐式・改（ニシキニシキカイ）			
参加者名	寺崎 清			
所属	電気通信大学ロボメカ工房			
記録	00:24.490 1 1 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:25.514	00:25.030	00:24.490		

ロボット名の由来	昨年度のマシンの改良版です。		
メカ系製作	寺崎 清 1ヶ月		
電気系製作	寺崎 清 1ヶ月		
ソフト制作	寺崎 清 4ヶ月		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：50MHz		
CPU 系使用電池	リチウムポリマー 120mAh 公称電圧：7.4V メーカー：hyperion		
モータ系使用電池	リチウムポリマー 120mAh 公称電圧：7.4V メーカー：hyperion		
走行用モータ	DC モータ 2 個 メーカー：maxon		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個 メーカー：東芝 CCD 個 メーカー： その他 個 メーカー：		
動輪	2 個 直径 24.5mm 幅 8mm		
補助輪	個 直径 mm 幅 mm		
サイズ	D95mm W76mm H24.5mm 50.8g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	求心法		
P R	比較的軽い部類のマシンです。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット B-09			
ロボット名	BMM（ビーエムエム）			
参加者名	林秀紀			
所属	芝浦工業大学 SRDC			
記録	R			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R		

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

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット B-10			
ロボット名	W2000premium （ダブリューニセンプレミアム）			
参加者名	小堀周平			
所属	電気通信大学ロボメカ工房			
記録	00:23.570 10位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	00:26.789	00:23.570		

ロボット名の由来	某 OS		
メカ系製作	小堀周平 1日		
電気系製作	小堀周平 15日		
ソフト制作	小堀周平 1年		
使用マイコン	STM STM32F103CBT6 クロック：64MHz		
CPU 系使用電池	リチウムポリマー 240mAh 公称電圧：7.4V メーカー：Thamazo		
モータ系使用電池	リチウムポリマー 240mAh 公称電圧：7.4V メーカー：Thamazo		
走行用モータ	DC モータ 2個 メーカー：ファールハーバー		
走行以外のモータ	0 0個		
センサ	赤外線 個 メーカー： CCD 個 メーカー： その他 4個 メーカー：東芝		
動輪	2個	直径 24mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D100mm W86mm H24mm 100g		
開発ツール	TrueSTUDIO STM32 Lite		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	ユニバーサル基板 1枚で作ってみました。 ユニバーサル基板で組まれたマウスは何台もありましたが、ユニバーサル基板 1枚で組まれたマウスはなかったように思ったので作ってみました。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット B-11			
ロボット名	ゴンベエ（ゴンベエ）			
参加者名	菊池直彦			
所属	電気通信大学ロボメカ工房			
記録	R			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
R	R	R		

ロボット名の由来	「名無しの権兵衛」が由来です。まだまだ未熟者という意味も兼ねてます。		
メカ系製作	菊池直彦 1 か月		
電気系製作	菊池直彦 1 か月		
ソフト制作	菊池直彦 1 か月		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：50MHz		
CPU 系使用電池	リチウムポリマー 3CELL 公称電圧：11.1V メーカー：R/C ロビン		
モータ系使用電池	リチウムポリマー 3CELL 公称電圧：11.1V メーカー：R/C ロビン		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：日本電産サーボ		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 個	メーカー：	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 4 個	メーカー：TOSHIBA	
動輪	2 個	直径 48mm	幅 12mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D110mm W75mm H45mm 365g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト HEW		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	ステッパマウスです。申込み時点で完成はしていません。走っていると嬉しいです。 基本的には昇圧レギュレータ搭載でモータ電源は 30V になっています。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット B-12			
ロボット名	δ eep Layer （ディープレイヤー）			
参加者名	長谷川信			
所属	個人			
記録	00:11.728 優勝			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:11.728	R	R		

ロボット名の由来	δ は 4 番目という意味。多層構造のロボットにすることからこの名前にした		
メカ系製作	長谷川信 6 ヶ月		
電気系製作	長谷川信 1 ヶ月		
ソフト制作	長谷川信 6 ヶ月		
使用マイコン	Renesas SH7125 クロック：40MHz		
CPU 系使用電池	Li-Po 2 セル 公称電圧：7.4V メーカー：ハイペリオン		
モータ系使用電池	Li-Po 2 セル 公称電圧：7.4V メーカー：ハイペリオン		
走行用モータ	DC モータ 2 個 メーカー：ファールハーバー		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個	メーカー：TOSHIBA	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 個	メーカー：	
動輪	2 個	直径 25mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D100mm W73mm H25mm 80g		
開発ツール	RENESAS 開発ソフト		
探索アルゴリズム	求心法		
P R	板マウスの基本に忠実に、とにかく完走することを目指して作っています。 探索、最短走行が安定したら、吸引機構を増設して走ります。		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット B-13			
ロボット名	MF2011（マイクロファイター）			
参加者名	森永 英一郎			
所属	個人			
記録	00:17.653 7 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:17.653	R	R		

ロボット名の由来	小さな戦士		
メカ系製作	森永英一郎 1 年		
電気系製作	森永英一郎 1 年		
ソフト制作	森永英一郎 1 年		
使用マイコン	STmicro STM32 クロック：54MHz		
CPU 系使用電池	リチウムポリマ 2 セル 公称電圧：7.4V メーカー：不明		
モータ系使用電池	リチウムポリマ 2 セル 公称電圧：7.4V メーカー：不明		
走行用モータ	DC モータ 2 個 メーカー：光進未にも		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個	メーカー：不明	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 個	メーカー：	
動輪	4 個	直径 23mm	幅 8mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D98mm W70mm H23mm 100g		
開発ツール	GCC		
探索アルゴリズム	足立法		
P R	4 輪マウス		

申し込み時点でのデータです

第 29 回マイクロマウス東日本地区大会（2011）参加ロボットテクニカルシート

競技・出走	支部サーキット B-14			
ロボット名	TYU 三郎 （チュウザブロウ）			
参加者名	小川 靖夫			
所属	エフテック			
記録	00:55.561 1 3 位			
Take1	Take2	Take3	Take4	Take5
00:55.561	R	R		

ロボット名の由来	3 台目に作ったマウス		
メカ系製作	小川 数ヶ月		
電気系製作	小川 数ヶ月		
ソフト制作	小川 数年		
使用マイコン	Renesas H8/3048F クロック：19.66MHz		
CPU 系使用電池	ニッケル水素 単 4 公称電圧：14.4V メーカー：GP		
モータ系使用電池	ニッケル水素 単 4 公称電圧：14.4V メーカー：GP		
走行用モータ	ステッピングモータ 2 個 メーカー：シナノケンシ		
走行以外のモータ	0 0 個		
センサ	赤外線 4 個	メーカー：東芝	
	CCD 個	メーカー：	
	その他 個	メーカー：	
動輪	2 個	直径 51mm	幅 5mm
補助輪	個	直径 mm	幅 mm
サイズ	D130mm W85mm H95mm 720g		
開発ツール	秋月開発ソフト		
探索アルゴリズム	求心法		
P R	古株です		

申し込み時点でのデータです