

マウス2004 テクニカルデータ

参加競技種目 (印で囲む)	1. マウス競技 フレッシュマンクラス	2. マウス競技 エキスパートクラス
	3. ロボトレース競技	4. マウスクリッパー競技

平成16年11月5日必着(参加される方は必ず送付して下さい)
 参加競技種目、ロボット名、操作者名等、競技参加申込書と必ず同じものを書いて下さい。
 ロボット名は15文字以内で記述して下さい。

ロボット名													
ロボット名の由来													
フリガナ 操作者名												所属	(グループ名、勤務先、学校名等)
製作者名	メカニズム(台車)			ハード(エレクトロニクス)						ソフト			
製作期間	メカニズム(台車)			ハード(エレクトロニクス)						ソフト			
プロセッサの種類 クロック速度	1.Z-80 2.V25 3.H8/3048F 4.SH4 5.SH2 6.その他() (KHz)												
電源の種類 サイズ・個数	〔CPU関係〕 1.種類() 2.サイズ() 3.個数(本)												
	〔モータ関係〕 1.種類() 2.サイズ() 3.個数(本)												
モータの種類 個数 メーカー名	1.ステッピングモータ 2.D.C.モータ 3.その他() 1. 2個 2. 3個 3. 4個 4.その他(個) メーカー名()												
壁検出方法	1. 壁上面 2. 壁側面 3. その他()												
センサの種類 個数 メーカー名	1.フォトセンサ 2.超音波センサ 3.CCDセンサ 4.その他() 個 個 個 個 メーカー名()												
車輪の個数 寸法	〔動輪〕 1.2輪 2.3輪 3.4輪 4.その他() 直径 (mm) 幅 (mm)												
	〔補助輪〕 1.1輪 2.2輪 3.その他() 直径 (mm) 幅 (mm)												
ロボットの寸法	縦 mm、横 mm、高さ mm、重さ g												
探索アルゴリズム	1.求心法 2.足立法 3.左手法 4.右手法 5.その他()												
プログラム言語	1.アセンブラ 2.C言語 3.その他()												
開発ツール	1. AKI-H8C コンパイラ 2.XA80 3.VZ 4.WZ 5.TurboC 6.日立Cコンパイラ 7.メモ帳 8.その他()												
最短走行方法	1.自動 2.手動 3.その他												

足立法：求心法と同じ手法であるが、探索前に壁がないものとして最短コースを作って進む。そのコースに壁があったら、最短コースを作り変える。

競技中に極力紹介させていただく予定です。

ロボット PR (ロボットの特徵、出来栄等を記入して下さい。特別賞等選考の参考にさせていただきます)	
自己 PR (製作上の苦労話等もどうぞ)	

ロボット製作の目的 大会参加目的	
競技会参加歴 ロボット名・成績 (他の競技会も含む)	2001年
	2002年
	2003年
	2004年

備 考	

送付先：財団法人ニューテクノロジー振興財団 マウス委員会事務局
 〒146-0095 東京都大田区多摩川2-9-22
 FAX 03-3756-3003 TEL 03-3756-0261
 E-mail: Tadashi_Sato@notes.namco.co.jp