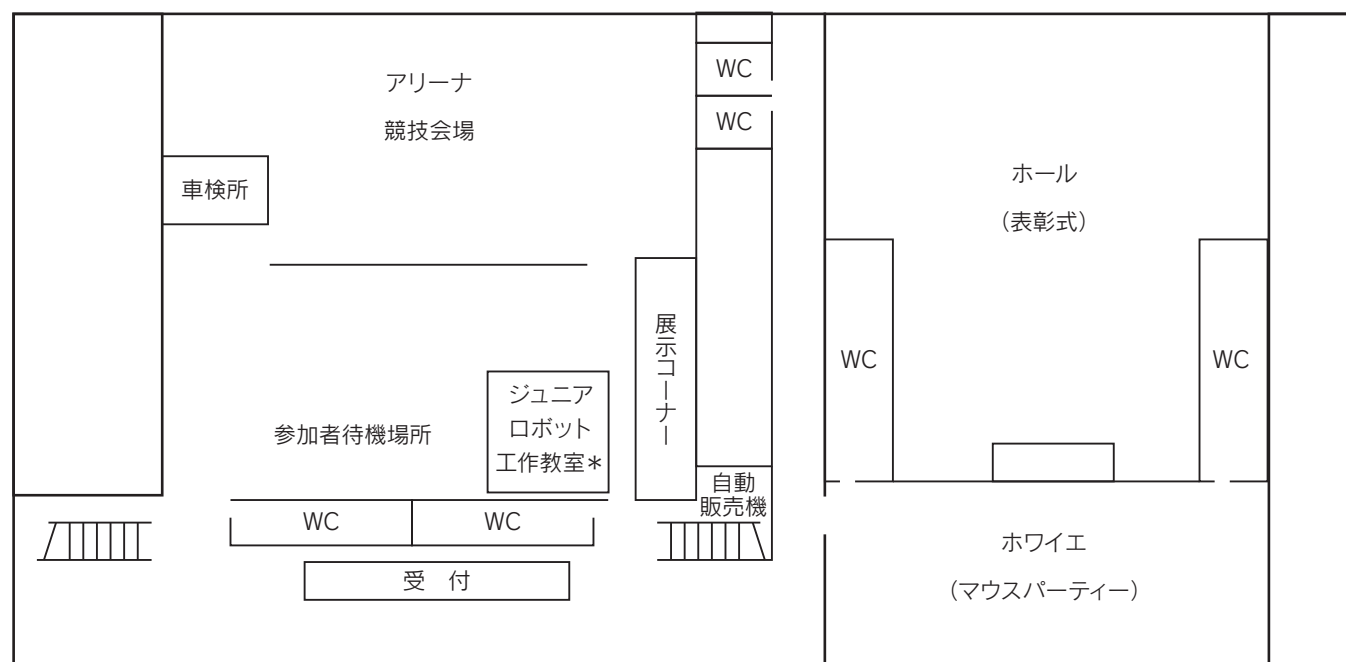


目 次

開催日程	2
競技会場でのお願い・ご案内	3
競技別エントリー一覧（出走順）	
マイクロマウスクラシック競技フレッシュマンクラス	4
マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス	6
マイクロマウス(ハーフサイズ)競技	8
マイクロクリッター競技	9
ロボットレース競技	10
競技規定集	12
マイクロマウス2010協賛・協力運営団体	22

つくばカピオ 館内案内図



※ジュニアロボット工作教室は 11/21(日) のみの実施となります。

開催日程

第31回 全日本マイクロマウス大会 (カピオアリーナ)

11月19日 (金)

14:30~18:00 各競技試走会

11月20日 (土)

9:30~ 9:35	開会式
9:35~18:00	マイクロマウスクラシック競技 フレッシュマンクラス
9:35~18:00	マイクロマウスクラシック競技 エキスパートクラス予選
9:35~18:00	マイクロマウス(ハーフサイズ)競技 予選
11:00~15:00	ロボットレース競技 予選
18:00~18:30	表彰式・決勝進出者発表

11月21日 (日)

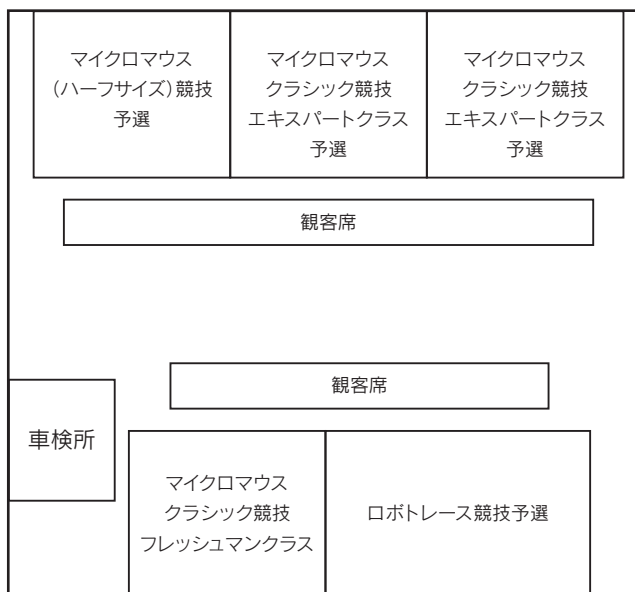
9:00~ 9:05	決勝開会式
9:05~11:00	ロボットレース競技 決勝
9:05~13:00	マイクロクリッパー競技
11:00~14:00	マイクロマウス(ハーフサイズ)競技 決勝
14:00~17:00	マイクロマウスクラシック競技 エキスパートクラス決勝
17:30~18:30	表彰式

ジュニアロボット工作教室 (カピオアリーナ)

11月21日 (日)

13:00~15:30 マイクロロボット工作教室

競技会場図 I 11月20日 (土)



競技会場図 II 11月21日 (日)



競技会場でのお願い

- ・ マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス決勝以外の競技については、競技中のフラッシュ撮影はご遠慮ください。
- ・ 競技の観戦はコース周りの指定された位置でご覧ください。
- ・ 観客席は2階にもございますので、ぜひご利用ください。
- ・ 飲食は、2階の観客席に限らせていただきます。
- ・ 会場内での喫煙は一切禁止です。
- ・ ゴミは、お持ち帰りください。

協賛企業展示コーナー

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

ジュニアロボット工作教室

11月21日（日）

＜マイクロロボット教室＞	12：30	～	13：00	受付
	13：00	～	15：30	工作

定員：	50名
参加費：	500円
対象資格：	小学4年生～中学生（保護者同伴に限り低学年でも可）
講師：	日本工業大学 教授 中里裕一先生

マイクロマウスクラシック競技フレッシュマンクラス出走順表

出走順	ロボット名	操作者	グループ名	備考
1	シバケン	柴田賢太郎	芝浦工業大学マイコンゼミ	
2	Mark-0	小林 亘	早稲田大学マイクロマウスクラブ	
3	MONOWIN	長沢有輝	東京電機大学 電子技術研究部	
4	ラットン	中川 瞭太	東京農工大学ロボット研究会 R.U.R	
5	avatar	深澤太郎	芝浦工業大学マイコンゼミ	
6	百人町軸 @S.M.D	高橋雄介	日本電子専門学校	
7	P2	大坪 大志	芝浦工業大学 SRDC	
8	TSST	妹尾俊明	マッシュルーム	
9	エストリル	藤田貴弘	芝浦工業大学	
10	MebiAs	木暮克徳	青山学院大学 MebiAs エンジニアリング	
11	ちーづ	柿崎 北斗	芝浦工業大学マイコンゼミ	
12	春風	岸 万理恵	電気通信大学ロボメカ工房	
13	いくらす	猿木恭文	マッシュルーム	
14	GEORGIA	大橋和貴	芝浦工業大学マイコンゼミ	
15	su-8 2002	峯 匡太郎	芝浦工業大学	
16	グリーンナイト@ S.M.D.	李宗柏	日本電子専門学校	
17	Melissa	杉浦 紗也香	早稲田大学マイクロマウスクラブ	
18	M2	林 晃	芝浦工業大学マイコンゼミ	
19	空翔	千葉翔太	芝浦工業大学	
20	ANCOR	河村祥太	法政大学電気研究会	
21	クーローン	黒澤和浩	芝浦工業大学	
22	メイド・イン・わろす	河原崎 彩	東京電機大学 電子技術研究部	
23	メッシ	川上信和	芝浦工業大学マイコンゼミ	
24	TL-66	岩永亜斗夢	山梨県立産業技術短期大学校	
25	SUGOIMAUS	松原成毅	東京工芸大学からくり工房	
26	チューバツカ	木田 真澄	芝浦工業大学マイコンゼミ	
27	Verdi MM1	平井 秀一	電気通信大学ロボメカ工房	
28	Rooivalk-3	横田大輝	芝浦工業大学マイコンゼミ	
29	Ysk@S.M.D.	鈴木洋介	日本電子専門学校	
30	レレレマウス	木田伶暢	京都コンピュータ学院洛北校制御通信部	
31	Omni-1	菅野冬馬	金沢大学	
32	ニフェーデービル	名嘉 拓矢	東京工芸大学からくり工房	
33	i^1	市野塚 朝	電気通信大学ロボメカ工房	
34	XA-KIT03	野々下 博昭	からくり工房 A:Mac	
35	山田ねずみ	阿部高也	アンリツロボット班	
36	G	上島 鷹之	マッシュルーム	
37	飛べたらいいな	丹治純一	芝浦工業大学マイコンゼミ	
38	October	大島雄介	芝浦工業大学	
39	からす	菅原宗吾朗	芝浦工業大学マイコンゼミ	
40	きのこ	大石徹太郎	マッシュルーム	
41	ネズミ 01 号	片山雄喜	京都コンピュータ学院制御通信部	
42	量産機	矢野 聡	青山学院大学 MebiAsエンジニアリング	
43	W2000	小堀周平	電気通信大学ロボメカ工房	
44	隼	亀井秀幸	山梨県立産業技術短期大学校	
45	Esperanza	青木達也	芝浦工業大学マイコンゼミ	
46	E 大佐	佐藤 正隆	電気通信大学ロボメカ工房	
47	70 式	今井信之介	芝浦工業大学マイコンゼミ	
48	合戦郷	守屋 浩晃	東京農工大学ロボット研究会 R.U.R	
49	RTJB	佐々木龍一	東京電機大学電子技術研究部	
50	e08065	仙波快郷	芝浦工業大学	
51	E17	猪狩勇輝	東京工芸大学からくり工房	
52	10ch	池上 康太郎	芝浦工業大学マイコンゼミ	
53	矢印君	中瀬 優	東京理科大学 Mice	
54	veyron	松下健嗣	東京工芸大学からくり工房	
55	きりしま	浅田 奨平	早稲田大学マイクロマウスクラブ	
56	Gamba	三宅龍馬	マッシュルーム	
57	ジョンアンソニーブラッドショー	小池康介	芝浦工業大学マイコンゼミ	
58	鼠漱石	市川 篤志	東京農工大学ロボット研究会 R.U.R	
59	spaghetti	池田晃平	芝浦工業大学 SRDC	
60	NONAME	渡部大佑	山梨県立産業技術短期大学校	

出走順	ロボット名	操作者	グループ名	備考
61	テボラ	岩田祥平	芝浦工業大学 SRDC	
62	Acala	滝沢 進	明星大学情報学部情報学科飯島研究室	
63	いわもっちゃん 1 号	岩本諒	京都コンピュータ学院洛北校制御通信部	
64	cotatan	伊藤 航	電気通信大学	
65	量産型 3 号	河浪将大	芝浦工業大学マイコンゼミ	
66	F2Neo	song jiwon	Dankook University MAZE & Hz	
67	Spartan	池田茂雄	東京電機大学	
68	林檎 1 号	浅井里美	青山学院 MebiAs エンジニアリング	
69	青色一号	伊藤邦朗	東京理科大学	
70	ちびた1号	小林 彩香	東京農工大学ロボット研究会 R.U.R	
71	Huk	Lee Byung Hyun	Dankook Univ. Maze&Hz	
72	おやびっちゃん	村上青児	東京理科大学 Mice	
73	MACALLAN	池田 俊樹	個人参加	
74	築地研1号機	高橋祐人	東京電機大学理工学部	
75	JEC	佐藤祐貴	日本電子専門学校	
76	ドクタ	橋本玲緒成	芝浦工業大学マイコンゼミ	
77	RedMazeFinder	Roh Ji Hyeon	S.I.O.R.	
78	箆筍	深澤雄太	開成学園物理部	
79	JZS160	杉山 貴寛	山梨県立産業技術短期大学校	
80	冒険王	宮本 滉一朗	東京農工大学ロボット研究会 R.U.R	
81	鷹壱号	牛江鷹士郎	京都コンピュータ学院洛北校制御通信部	
82	thrivingRed	Youn Eunhye	RUTCMC	
83	マウス No.54	渋谷 裕貴	芝浦工業大学マイコンゼミ	
84	ボン吉	小宮山 拓矢	長野県工科短期大学校	
85	アイアンマン	足立祥紀	中国職業能力開発大学校	
86	舞風四式	寺田 篤	東京農工大学ロボット研究会 R.U.R	
87	CMS1	PEH Lian Soon	Shining Sunlight International	
88	鉄鼠	西岡範晃	株式会社アールティ	
89	ラーク 5mg@S.M.D.	佐藤祐貴	日本電子専門学校	
90	1 号	白崎咲菜	青山学院大学 MebiAs エンジニアリング	
91	ビッグマウス	富田興平	京都コンピュータ学院洛北校制御通信部	
92	bR	市河拓	マツシュルーム	
93	XA-HP	花房 秀光	からくり工房I, Sys	
94	ふいーる	原島 惇	東京理科大学 Mice	
95	yame マウス	徳永章哲	法政大学電気研究会	
96	ねこ	古賀理	東京工業大学 ロボット技術研究会	
97	Ev	Bae Yeong su	Dankook University MAZE & Hz	
98	HMMR	諸岡陸、浜岡翔太	福井大学からくり工房 I.Sys	
99	ねじりドーナツ	加藤 佑典	東京農工大学ロボット研究会 R.U.R	
100	ぱちり	植野健太郎	法政大学電気研究会	
101	Super Oz X 2	小澤 優哉	青山学院大学 MebiAs エンジニアリング	
102	ムーブ TKG	高木 義明	長野県工科短期大学校	
103	号	定木 健人	東京農工大学ロボット研究会 RUR	
104	かわいくん	村石亘	埼玉工業大学工学部石原研	
105	木の葉	安斎 秀香	京都大学機械研究会	
106	ハセシマウス ver.0.5	長谷川 峻	渋谷幕張中学電気部高校物理部	
107	ブラックサバス	佐藤壮	芝浦工業大学 SRDC	
108	風林火山 @S.M.D.	武田太郎	日本電子専門学校	
109	マウス 4 号	前多昭典	京都コンピュータ学院洛北校情報工学科	
110	MML-M31	川村英史	芝浦工業大学マイコンゼミ	
111	XA-KIT01	荒井 優輝	からくり工房 A:Mac	
112	MK01	藤田恒彦	芝浦工業大学マイコンゼミ	
113	縁石自動機	正沢 道太郎	早稲田大学マイクロマウスクラブ	
114	猫舌号機	滝澤 優	電気通信大学ロボメカ工房	
115	ムスカー	安藤	法政大学電気研究会	
116	ミネルバ5号	塘明子	東京理科大学 Mice	
117	courant	橋本浩平	東京工業大学 ロボット技術研究会	
118	microT	藤岡峻	芝浦工業大学マイコンゼミ	
119	9006 号	飯塚隆真	早稲田大学マイクロマウスクラブ	
120	カツマウス	園部雄万	電気通信大学ロボメカ工房	
121	nakata_mouse	中田英輔	筑波大学	

マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス予選（A）出走順表

出走順	ロボット名	操作者	グループ名	備考
1	ルーク	梶原 直喜	電気通信大学ロボメカ工房	
2	舞風四式	寺田 篤	東京農工大学ロボット研究会 R.U.R	
3	トワイライト号	鈴木英範	トワイライトの会	
4	Raccoon	CHENG-YU HUANG	LungHwa University of Science and Technolgy	
5	そねずみ	曽根 冬馬	芝浦工業大学マイコンゼミ	
6	YU-F-00 BRAVE	内田 雄太郎	電気通信大学ロボメカ工房	
7	T2	佐藤 高志	早稲田大学マイクロマウスクラブ	
8	Excel-7a	Khiew Tzong Yong	Institute of Technical Education	
9	亀鼠 2	亀田 達郎	東京工芸大学からくり工房	
10	ゴンベエ	菊池直彦	電気通信大学ロボメカ工房	
11	STARTingSTAR EX	中澤 文彬	芝浦工業大学ロボティクス研究室	
12	Hibiki2009++	佐々木 崇之	個人	
13	Zeetah V	Harjit Singh	Team Zeetah	
14	梟	後藤賢一	東京理科大学 Mice	
15	MF2010DCW	森永 英一郎	個人	
16	MITEE 13	David Otten	Massachusetts Institute of Technology	※米国招待
17	Shift-QT	飯田一輝	からくり工房 A:Mac	
18	マウス探検隊	倉田 実功	京都コンピュータ学院制御通信部	
19	bw7dc	TJ Sang	None	
20	E-Trick	Lai Chun Kuen	Institute of Technical Education	
21	KS-YR	飯田翔太郎	早稲田大学マイクロマウスクラブ	
22	nsd3v2	西田和嗣	からくり工房 A:Mac	
23	うだがやん とらっかー	宇田川博樹	法政大学電気研究会	
24	Glamorous mouse	谷山 裕彰	電気通信大学 ロボメカ工房	
25	Thin てっくん	山田恵成	ロボコンやっべし@ぶるーもりす	
26	Tushi	CHANG, CHIN-CHIA	Southern Taiwan University	
27	SSTN-B	笹谷 禎伸	福井大学	
28	DECIMUS-2	Peter Harrison	South Staffordshire College	※英国招待
29	KNCT-MM2DC	葉山清輝	熊本高等専門学校	
30	5PhaseRed	佐藤陽介	Team Sahara	
31	燕	三島 竜太	名古屋工学院専門学校	
32	INNO	Sungjin Park	Korea	
33	氷雪	米田 圭佑	早稲田大学マイクロマウスクラブ	
34	COURIR	安藤春行	名古屋工学院専門学校	
35	MP-6	LIN, HSIN-HUNG	Southern Taiwan University	※台湾招待
36	KG2	Roh Chang Hyun	KOREA	
37	Silf-NS3	井藤功久	個人	
38	Min7.2	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	※シンガポール招待

マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス予選（B）出走順表

出走順	ロボット名	操作者	グループ名	備考
1	AXION	渡部 聡	電気通信大学ロボメカ工房	
2	ミシマウス 1	石川 裕基	チームイシジマ	
3	Excel-8	Khiew Tzong Yong	Institute of Technical Education	
4	HAYATE2010	土屋聖也	東京工芸大学からくり工房	
5	メーブル	市河 拓	電気通信大学ロボメカ工房	
6	mm6	山下 伸逸	個人	
7	Eagles	GUO-WEI CHENG	Lunghwa University of Science and Technolgy	
8	ｽｷﾞﾔﾏｸｽ	杉山 大輔	法政大学 電気研究会	
9	食神王ガオガオファア	高橋 和宏	電気通信大学ロボメカ工房	
10	XA-KIT 試作機	飯田 一輝	からくり工房 A:Mac	
11	オリエンタルグリーン5	高橋 勉	チームレインボー	
12	SSTN-B2	笹谷 禎伸	福井大学	
13	bw7st	TJ Sang	None	
14	ゆきつべ	佐藤 新	東京工業大学ロボット技術研究会	
15	DECIMUS-1	Peter Harrison	South Staffordshire College	※英国招待
16	ANAYA-DC01.1	山口 直輝	早稲田大学マイクロマウスクラブ	
17	小金瓜	戸上千裕	東京理科大学 Mice	
18	Terminator	Lim Wei Hong	Institute of Technical Education	
19	錦式	寺崎 清	電気通信大学ロボメカ工房	
20	MINE	Joo Kyung Don	The Univ. of Seoul, ZETIN	
21	杜之Thin R	佐藤吉朗	ロボコンやっぺし@でびるずくろー	
22	nsd5	西田和嗣	からくり工房 A:Mac	
23	ぶーちゃん号 09	鱈淵祥司	?	
24	Min7.1	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	※シンガポール招待
25	TYU三郎	小川 靖夫	エフテック	
26	MP-7	Wu, I, TE	Southern Taiwan University	
27	こじまうす 5	小島 宏一	京都大学機械研究会	
28	MITEE 12	David Otten	Massachusetts Institute of Technology	※米国招待
29	clamo	矢部洋祐	東京工業大学 ロボット技術研究会	
30	新・野菜王子	原島 昇	法政大学電気研究会	
31	δ eep Layer	長谷川 信	個人	
32	Vite?	安藤春行	名古屋工学院専門学校	
33	YU-05 BRAVE	内田 雄太郎	電気通信大学ロボメカ工房	
34	ヌクヌク DASH Lily	青木政武	山中湖ロボットクラブ	
35	Tera	Kim Jae Dong	The Univ. of Seoul, ZETIN	
36	MF2010DCS	森永 英一郎	個人	
37	雪風2	中島 史敬	個人	

マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス シードマウス

-	ロボット名	操作者	グループ名	備考
関西	Tetra	加藤雄資	名古屋工業大学	
東日本	momoco09	米 真一	個人	
東日本	Micesweeper	宇都宮 正和	個人	
北陸信越	ビスカーチャ	大久保祐人	電気通信大学ロボメカ工房	
東北	さくらねずみ4	佐倉 俊祐	東京理科大学 Mice	
中部	雪風・改	中島 史敬	個人	
九州	鉄鼠	西岡範晃	株式会社アールティ	
学生	stella	馬場 悠輔	名古屋工学院専門学校	
学生	Kuro	竹本裕太	東京理科大学 Mice	

マイクロマウス（ハーフサイズ）競技予選出走順表

出走順	ロボット名	操作者	グループ名	備考
1	i^1	市野塚 朝	電気通信大学ロボメカ工房	
2	なべマウス	渡邊香	東京工芸大学からくり工房	
3	フィレオフィッシュ	三枝恵理子	東京理科大学ロボットクリエイターズ	
4	こじまうす 6	小島宏一	京都大学機械研究会	
5	Min-Tushi	CHANG, CHIN-CHIA	Southern Taiwan University	
6	はんしんよく（半身浴）	伊藤ひさし	個人	
7	半錦	寺崎 清	電気通信大学ロボメカ工房	
8	NeoNEET Student	宇田川博樹	法政大学電気研究会	
9	SaharaMouse09M	菅原昌弥	TeamSahara	
10	量産機	矢野 聡	青山学院大学 MebiAsエンジニアリング	
11	Excel:Mini-2	Khiew Tzong Yong	Institute of Technical Education	
12	びつくふっと	袴田 晟蔵	静岡県立浜松工業高等学校 知的制御研究部	
13	FUTENMA2010	外川 貴規	Team NEO ☆ NEETS	
14	からくり BASIC1/2	村田 真大	東京工芸大学からくり工房	
15	MF2010DCH	森永 英一郎	個人	
16	MM-1	藤原聖誉	新潟大学	
17	KNCT-HM2DC	葉山清輝	熊本高等専門学校	
18	KRAFTWERK	川上 靖次	株式会社アールティ	
19	グンディ	大久保祐人	電気通信大学ロボメカ工房	
20	y low Star	長谷川 信	個人	
21	ロング11号機	小峰 直樹	個人	
22	kuro	竹本裕太	東京理科大学 Mice	
23	氷雪	米田 圭佑	早稲田大学マイクロマウスクラブ	
24	SaharaMouse2010	佐藤陽介	Team Sahara	
25	かむかむ half	福井善朗	奈良先端科学技術大学院大学	
26	こじまうす 6A	小島宏一	京都大学機械研究会	
27	小雪	中島 史敬	個人	
28	Ning4.1	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	
29	EggTorte	加藤雄資	名古屋工業大学	

マイクロクリッパー競技出走順表

出走順	ロボット名	操作者	グループ名	備考
1	nit	山口 一光	日本工業大学	
2	MARC&YALUN	MARC LEE SHAO WEI	NGEE ANN POLY	
3	clamo	矢部洋祐	東京工業大学 ロボット技術研究会	
4	VINS	Arvind Prakash Verma	Ngee Ann Poly	
5	ヌクヌク DASH Alter	青木政武	山中湖ロボットクラブ	
6	Vins'2	Galvin Ho	Ngee Ann Poly	
7	TK-Force	識名 拓	筑波大学 つくばろぼっとサークル	
8	Tanker	WONG WAI KIT	NGEE ANN POLYTECHNIC	
9	舞風四式	寺田 篤	東京農工大学ロボット研究会 R.U.R	

ロボットレース競技予選出走順表

出走順	ロボット名	操作者	グループ名	備考
1	Flea	小池清太	芝浦工業大学SRD C	
2	クヴェル	須田 龍太郎	芝浦工業大学 SRDC	
3	三ノ宮ライナー	野島祐人	芝浦工業大学 SRDC	
4	たまかうゆきいけ	小笠原宏典	芝浦工業大学 SRDC	
5	Tracy	澤矢 一紀	芝浦工業大学 SRDC	
6	バイロクス	山下諒	芝浦工業大学 SRDC	
7	S 逆 V	後藤光宏	芝浦工業大学 SRDC	
8	sniper	瀧島健太	芝浦工業大学 SRDC	
9	9696	藤田陽也	芝浦工業大学 SRDC	
10	UGOKIA-e	山中大輔	芝浦工業大学 SRDC	
11	THT	林 秀紀	芝浦工業大学 SRDC	
12	小鳥遊	齊藤直樹	芝浦工業大学 SRDC	
13	knozama	細田 明	芝浦工業大学 SRDC	
14	TOKIWA	鷺尾信幸	芝浦工業大学 SRDC	
15	APKE	今西 翔平	新座総合技術高等学校	
16	シルフィル	北村 大気	新座総合技術高等学校	
17	ダッチ	木村速人	新座総合技術高校	
18	rabbit	横田 一弘	埼玉県立新座総合技術高等学校	
19	AFB	中塚万貴	新座総合技術高校	
22	BLITZ	村上祐一	電気通信大学ロボメカ工房	
23	ジュラルトレーサー	神田倫之	電気通信大学ロボメカ工房	
24	IR-Zero	今田 光	電気通信大学ロボメカ工房	
25	オウビート改	藤沼雄平	電気通信大学ロボメカ工房	
26	Verdi RT2	平井 秀一	電気通信大学ロボメカ工房	
27	烈華	市野塚 朝	電気通信大学ロボメカ工房	
28	錦式式 TR	寺崎 清	電気通信大学ロボメカ工房	
29	すてっぱの	小堀周平	電気通信大学ロボメカ工房	
30	Eternity	市河拓	電気通信大学ロボメカ工房	
31	Cartis01	平井 雅尊	電気通信大学 IS研究科	
32	無限 1UP	畑野 隆文	東京農工大学ロボット研究会 R.U.R	
33	こひつじ	志村 崇	東京農工大学ロボット研究会 R.U.R	
34	NTD	Chih-Yuan Lin	LungHwa University of Science and Technology	
35	Wa-zai	Shih-Wei Zhao	LungHwa University of Science and Technolgy	
36	Racing	SHENG-HSIUNG CHUANG	LungHwa University of Science and Technolgy	
39	TTC TS	杉浦豊	東京工科自動車大学校	
40	TTC TH	平山貴洋	東京工科自動車大学校	
41	馬護	平尾 恒義	東京工科自動車大学校	
42	BBW-REGO_2010	氏江 祐一郎	東京工科専門学校	
43	けるびん	林 智紀	渋谷教育学園幕張高等学校物理部	
44	くうろん	高田 祐樹	渋谷教育学園幕張高等学校物理部	
45	ふあらでえ	小川真史	渋谷教育学園幕張高等学校物理部	
46	へるつ	吉岡弘人	渋谷教育学園幕張高等学校物理部	
47	ホープ	石原圭祐	渋谷教育学園幕張高校	
48	Sadza	秋葉周也	静岡県立浜松工業高等学校知的制御研究部	
49	HARUMAKI	和泉澤昂輝	静岡県立浜松工業高等学校知的制御研究部	
50	pizza	岩井 勢希哉	静岡県立浜松工業高等学校 知的制御研究部	
51	ケミカル	田中 裕樹	静岡県立浜松工業高校 知的制御研究部	
52	M1911-W	渡辺 誠治	福井大学からくり工房 I.Sys	
53	YMD	千賀敏弘 山田駿介 伊原木駿	福井大学 からくり工房 I.Sys	
54	PDM	藤田 智司	福井大学からくり工房 I.Sys	
55	DF-PROT01	長谷川拓哉	からくり工房 A;Mac	
56	春一番	内山 将吾	千葉県立清水高等学校 模型部	
57	ゴーヤマン	北島 直也	千葉県立清水高等学校 模型部	
58	NOS	宮本 賢斗	千葉県立清水高等学校 模型部	
59	ポスター	飯塚 剛	千葉県立清水高等学校 模型部	
60	スノー	古賀 一稀	千葉県立清水高等学校 模型部	
61	裏顧問	浅野俊昭	千葉県立清水高等学校 模型部 裏顧問	
62	かぶりえる	太刀川直樹	渋谷教育学園幕張中学校電気部	
63	ぶらとん	若杉俊哉	渋谷教育学園幕張中学校電気部	
64	あるきめです	笠原崇裕	渋谷教育学園幕張中学校電気部	

出走順	ロボット名	操作者	グループ名	備考
65	白さん	児玉 直人	埼玉県立 狭山工業高等学校 電子機械科	
66	ZERO	種田 景太	埼玉県立狭山工業高等学校	
67	アंक	小川 貴之	狭山工業高等学校電子機械科	
68	まりもちゃん	田中 望	埼玉県立狭山工業高等学校電子機械科	
69	redline	那須 至	埼玉県立狭山工業高等学校電子機械科	
70	景光	高橋春輝	埼玉県立狭山工業高等学校電子機械科	
71	CCO	飛田野将人	新潟コンピュータ専門学校	
72	ロケットパンチ	澤田巧	新潟コンピュータ専門学校	
73	SunWork?	谷内田茂成	新潟コンピュータ専門学校	
20	YANG	Guo Wei Jia	Ngee Ann Polytechnic	
21	beatre	MARC LEE SHAO WEI	NGEE ANN POLY	
37	Ning3	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	
38	Advance	Toh E Sheng	Intitute of Technical Education	
74	Airwalker	落合佑哉	名古屋工業大学ロボコン工房	
75	やるやる詐欺	鳥居 克真	名古屋工業大学ロボコン工房	
76	二角円	大倉隆義	銀座商店街	
77	弓角13号	畠山和昭	銀座商店街	
78	Villagestone	村石亘	埼玉工業大学工学部石原研	
79	HV9	佐藤慶明	東京工業大学	
80	silmarillion1.5	大塚美行	個人	
81	ふらり	今井義弥	個人	
82	スーパーたこボン3	伊藤ひさし	個人	
83	β lue ELEphant	長谷川 信	個人	
84	芋焼酎	秦 直哉	-	
85	しろたま	荒木 信光	明星大学 情報学部 飯島研究室	
86	F0166	小川 靖夫	エフテック	
87	kuro	西尾 太志	福井大学	
88	KTC	奥野聡太、富川景太、西尾侑祐、 野村健人、	金沢工業高等専門学校	
89	でんまる	須賀勝彦	東京電機大学横山研究室	
90	л а п о т ь	猪野貴之	RIT-OB	
91	Hertz9th	Eum Sanghoon, Lee Jaeseong	Dankook University MAZE & Hz	
92	Seg	Kim Jae Dong	The Univ. of Seoul, ZETIN	
93	MAESTRO	LEE JAE YOUNG	The Univ. of Seoul, ZETIN	
94	RAKAN	永嶋崇人	青山学院大学 MebiAs エンジニアリング	
95	hummingbird v2	一圓 健太郎	鈴鹿工業高等専門学校・専攻科	
96	オリエンタルグリーンα	高橋 勉	チームレインボー	
97	黄金鰯	大橋 辰也	チームレインボー	
98	オリエンタルブラック	小沢 等	チームレインボー	
99	プロトセイバー STM	冠者徹也	個人	
100	sonderling	齊藤 優一	NORC	
101	カナル 02	飯田拓也	東京理科大学	
102	FRAGILE010RT	河野 純也	日産自動車株式会社	
103	MicesweeperRT	宇都宮 正和	個人	
104	KTR-14	春日 智恵	山中湖ロボットクラブ	

競技規定集

財団法人ニューテクノロジー振興財団 マイクロマウス委員会

2010年5月6日改訂
(下線：今年度の改訂部分)

マイクロマウスクラシック競技規定

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

1. マイクロマウスに関する規定

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

2. 迷路に関する規定

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

3. 競技に関する規定

- 3-1 マイクロマウスが始点から終点への走行に要した最短の時間をそのマイクロマウスの迷路通過時間記録とする。マイクロマウス競技においては迷路通過時間記録および最短時間達成までの過程ならびにその間の自立性を評価する。
- 3-2 操作者は迷路が公開された後で迷路に関する情報をマイクロマウスに入力してはならない。また競技中にスイッチ操作等で、迷路に関する情報を修正、あるいは部分的に消去することはできない。

- 3-3 迷路の走行は、毎回始点より開始し、始点に戻った時点あるいは 2 秒以上停止、もしくはマイクロマウスの走行中止が認められた時点で終了する。
- 3-4 マイクロマウスが始点に戻り、自動的に再スタートする場合、始点において 2 秒以上停止しなければならない。
- 3-5 操作者は、競技委員長の指示または走行中止の許可がない限り走行中のマイクロマウスに触れてはならない。競技委員長は、あきらかに走行に異常が認められた場合、走行中止の申し出を認める。また、それ以外の走行中止の申し出については、迷路に関する記憶をすべて消去することを条件に認める。
- 3-6 マイクロマウスは 10 分間の持時間を有し、この間 5 回までの走行をすることができる。ただし、特に必要と認められた競技会については、持時間を 7 分、走行回数を 5 回、また持時間を 5 分、走行回数を 5 回とすることがある。
- 3-7 マイクロマウスの床面より 5 cm以内の部分が全て終点の区画に入ったとき、そのマイクロマウスは迷路を通過したと認められる。ただし、迷路の通過時間の測定は、始点のセンサがマイクロマウスをセンサしてから、終点のセンサが同マウスをセンサする間を計測する。
- 3-8 競技場の照明、温度、湿度は通常の室内環境とする。照明の調節に関する申し出は受け付けられない。
- 3-9 競技委員長は、必要と認められた場合、操作者に対しマイクロマウスについての説明を求めることができる。また競技委員長の判断で走行の中止、または失格の宣言その他必要な措置を講ずることができる。
- 3-10 競技の表彰内容及び評価基準は競技会ごとに定める。

[注意]

- 1. 競技中にプログラムのローディングおよびROMの交換を行なうことは許されない。また、競技中にマイクロマウスを本体とは独立した開発装置やコンソールボックスと接続してプログラム実行に関する指示を与えることも許されない。
- 2. 競技中にタイヤについた埃やごみ等を、粘着テープ等で除去することは許されるが、摩擦力を増やすために、溶剤等を使用してはならない。
- 3. マイクロマウスは各走行において終点到着後も、さらに迷路の探索を続けることができる。この場合、始点から初めて終点に達するまでの時間を記録とする。
- 4. マイクロマウスが始点に戻った後 2 秒以内に再スタートした場合、次の走行を開始したとみなされるが、その走行の計時記録は無効とする。
- 5. 調整等のため、走行時を除いて迷路の始点の区画以外にマイクロマウスを置いてはならない。

6. マイクロマウスの寸法について マイクロマウスの下部構造の大きさは、1-5 の規定にかかわらず、迷路の大きさによる制限を受ける。

7. 迷路について 迷路は常識的な工作精度で製作されるため、ある程度の寸法の誤差が生じることがある。また、迷路を組換え可能とするため、壁および床面には 1 mm 程度の間隙があるいは

段差が生じることがある。また、色ムラ、変色、汚れなどがある場合がある。

8. 始点・終点のセンサについて

種類：透過型赤外線センサ

光軸は水平であり、床面より 1 cm の高さにある
(図 1 参照)。

位置：・ 始点のセンサ 始点の区画と次の区画との境
・ 終点のセンサ 終点の入口部分 (図 2 参照)

9. 迷路の終点となる 4 区画内には壁や柱は存在しない。

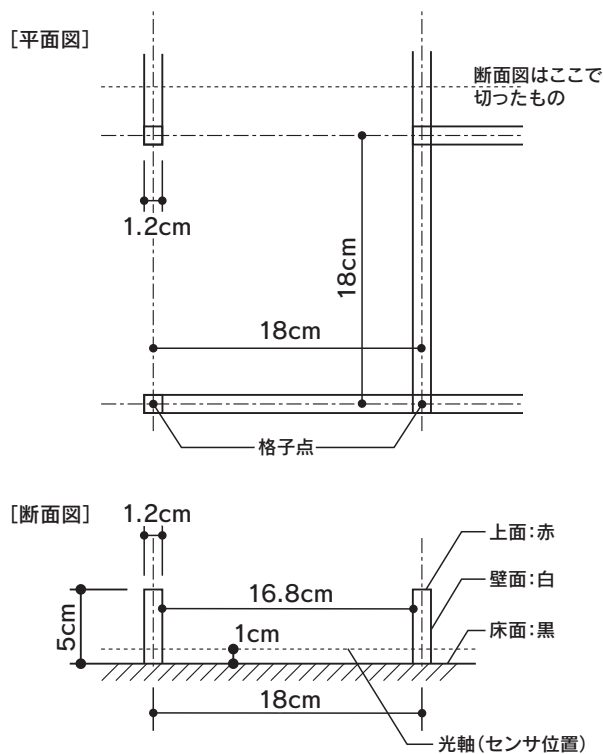


図 1：迷路の構造

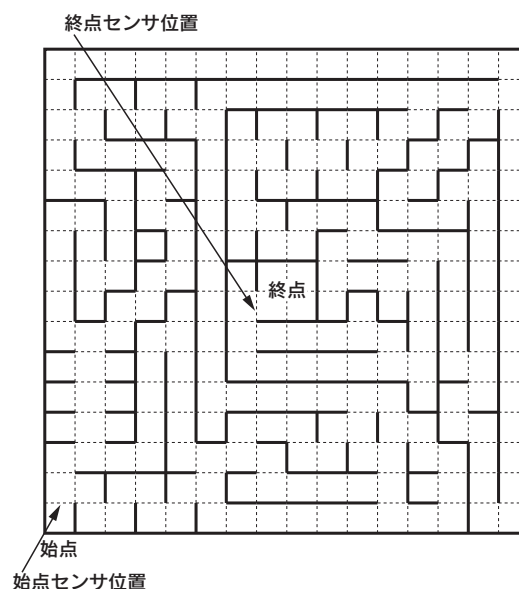


図 2：2008 年エキスパート決勝迷路

■ マイクロマウスクラシック競技 運営に関する注意事項

1. クラス分けについて

(1) マイクロマウスクラシック競技フレッシュマンクラス

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

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

(2) マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス

予選と決勝があり、決勝戦は予選通過者と各地区での成績によりシードされた参加者（原則として地区大会による推薦者）によって行われます。なお、予選に出場したロボットの中で、審査委員が特に技術的に優れていると認められたマウスは、(予選の順位によらず) 決勝に出場できることがあります。また決勝戦への参加は、同一製作者によるマウスあるいは同一グループによって製作された技術的に類似性の高いマウスは 1 台限りとし、かつ一人のオペレーター（製作者がオペレートするのが原則）は一台のマウスしか操作できないこととします。

2. 参加登録について

フレッシュマンクラスは、同一製作者（＝オペレーター）のロボット参加登録台数は 1 台のみとします。但し、エキスパートクラス予選の参加登録台数についての制限は有りません。

3. バッテリー交換について

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

4. 持ち時間及び走行回数について

エキスパートクラス予選は、持ち時間 7 分、走行回数 5 回で競技を行われ、決勝においては持ち時間 5 分、走行回数 5 回で競技を行います。

また、フレッシュマンクラスは、持ち時間 7 分、走行回数 5 回で競技を行います。

5. 競技会場の照明環境とフラッシュ撮影等について

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

- (1) 照明環境について
上記の精神に則り、今回の競技会場で用意された通常の照明環境で実施いたします。

- (2) フラッシュ撮影等について
マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス決勝につきましては、客席からのフラッシュ撮影は禁止されません。ただし、エキスパートクラス決勝以外の競技については、従来どおり、競技中のフラッシュ撮影は遠慮してもらう様会場にてアナウンスします。なお、ビデオ、カメラのオートフォーカスには、赤外線が使われているものもありますが、これについては、ロボット自身の対策を期待します。

6. 地区大会等におけるエキスパートクラスの全国大会決勝出場（シード）権について

各地区大会・学生大会において、出走台数が10台以上の場合、推薦される1台を全国大会決勝にシードします。また、出走台数が30台を超える場合、もう1台追加して2台とします。

7. エキスパートクラス予選ならびにフレッシュマンクラスは、出走台数によって、各々迷路2面で行うことがあります。

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

■ マイクロマウスクラシック競技 評価基準

表彰名	評価基準
優勝～6位	最短走行時間の短さを評価
自律賞	1回目がスタートしてから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うちで、最短走行時間を記録したマウスに対する評価
探索賞	最初のトライでゴールした場合の歩数の少なさを評価
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
優秀賞	高校生以下の若手により特に独自で製作されたマウス、最短時間等を評価
バンダイナムコ賞	ユニークな技術的要素・コンセプトにより、見る側に夢や感動を強く印象付けたものを評価
特別賞	以上の評価以外の特に優れたものを評価

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

■ マイクロマウスクラシック競技 表彰内容

マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス

優勝	賞状、トロフィー、研究奨励金 <u>10万円</u>
2位	賞状、トロフィー、研究奨励金 <u>5万円</u>
3位	賞状、トロフィー、研究奨励金 <u>3万円</u>
4位	賞状、研究奨励金 <u>2万円</u>
5位	賞状、研究奨励金 <u>1万円</u>
6位	賞状、研究奨励金 <u>1万円</u>
自律賞	賞状、研究奨励金 <u>3万円</u>
探索賞	賞状、
ニューテクノロジー賞	賞状、
優秀賞	賞状、
バンダイナムコ賞	賞状
特別賞	賞状

※ この他、受賞者全員に記念品等が贈られます。また参加者全員に参加賞が贈られます。

マイクロマウスクラシック競技フレッシュマンクラス

優勝	賞状、トロフィー、研究奨励金5万円
2位	賞状、トロフィー、研究奨励金3万円
3位	賞状、トロフィー、研究奨励金1万円
4位	賞状、研究奨励金1万円
5位	賞状、研究奨励金1万円
6位	賞状、研究奨励金1万円
自律賞	賞状、研究奨励金2万円
探索賞	賞状、
ニューテクノロジー賞	賞状、
優秀賞	賞状、 <u>トロフィー</u>
バンダイナムコ賞	賞状
特別賞	賞状

※ この他、受賞者全員に記念品等が贈られます。また参加者全員に参加賞が贈られます。

マイクロマウス（ハーフサイズ）競技規定

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

1. マイクロマウスに関する規定

- 1-1 マイクロマウスは自立型でなければならない。燃焼を利用したエネルギー源は許されない。
- 1-2 マイクロマウスは、競技中に操作者により、ハードウェアおよびソフトウェアの追加、取りはずし、交換、変更を受けてはならない。ただし、軽微な修理・調整は許される。~~なお、特に必要と認められた競技会については、全く同一仕様のバッテリーの交換は許されることがある。~~
- 1-3 マイクロマウスは迷路内に本体の一部を放置してはならない。
- 1-4 マイクロマウスは迷路の壁を飛び越し、よじのぼり、傷つけ、あるいは壊してはならない。
- 1-5 マイクロマウスの大きさは、その床面への投影が1辺 12.5 cmの正方形に収まらなければならない。走行中に形状が変化する場合も、常にこの制限を満たしていなければならない。ただし、高さの制限はない。

2. 迷路に関する規定

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

3. 競技に関する規定

- 3-1 マイクロマウスが始点から終点への走行に要した最短の時間をそのマイクロマウスの迷路通過時間記録とする。マイクロマウス競技においては迷路通過時間記録および最短時間達成までの過程ならびにその間の自立性を評価する。
- 3-2 操作者は迷路が公開された後で迷路に関する情報をマイクロマウスに入力してはならない。また競技中にスイッチ操作等で、迷路に関する情報を修正、あるいは部分的に消去することはできない。
- 3-3 迷路の走行は、毎回始点より開始し、始点に戻った時点あるいは2秒以上停止、もしくはマイクロマウスの走行中止が認められた時点で終了する。
- 3-4 マイクロマウスが始点に戻り、自動的に再スタートする場合、始点において2秒以上停止しなければならない。
- 3-5 操作者は、競技委員長の指示または走行中止の許可がない限り走行中のマイクロマウスに触れてはならない。競技委員長は、あきらかに走行に異常が認められた場合、走行中止の申し出

を認める。また、それ以外の走行中止の申し出については、迷路に関する記憶をすべて消去することを条件に認める。

- 3-6 マイクロマウスの持時間は最大 15 分間として競技会ごとに定める。この間原則的に5回までの走行をすることができる。
- 3-7 マイクロマウスの床面より2.5 cm以内の部分が入ったとき、そのマイクロマウスは迷路を通過したと認められる。ただし、迷路の通過時間の測定は、始点のセンサがマイクロマウスをセンスしてから、終点領域の入り口のセンサが同マウスをセンスする間を計測する。
- 3-8 競技場の照明、温度、湿度は通常の室内環境とする。照明の調節に関する申し出は受け付けられない。
- 3-9 競技委員長は、必要と認められた場合、操作者に対しマイクロマウスについての説明を求めることができる。また競技委員長の判断で走行の中止、または失格の宣言その他必要な措置を講ずることができる。
- 3-10 競技の表彰内容および評価基準は競技会ごとに定める。

【注意】

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

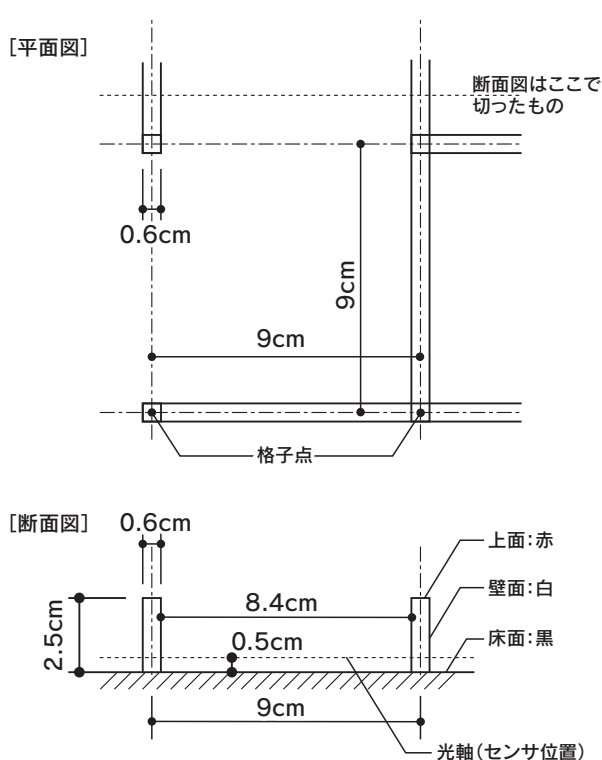


図1：迷路の構造

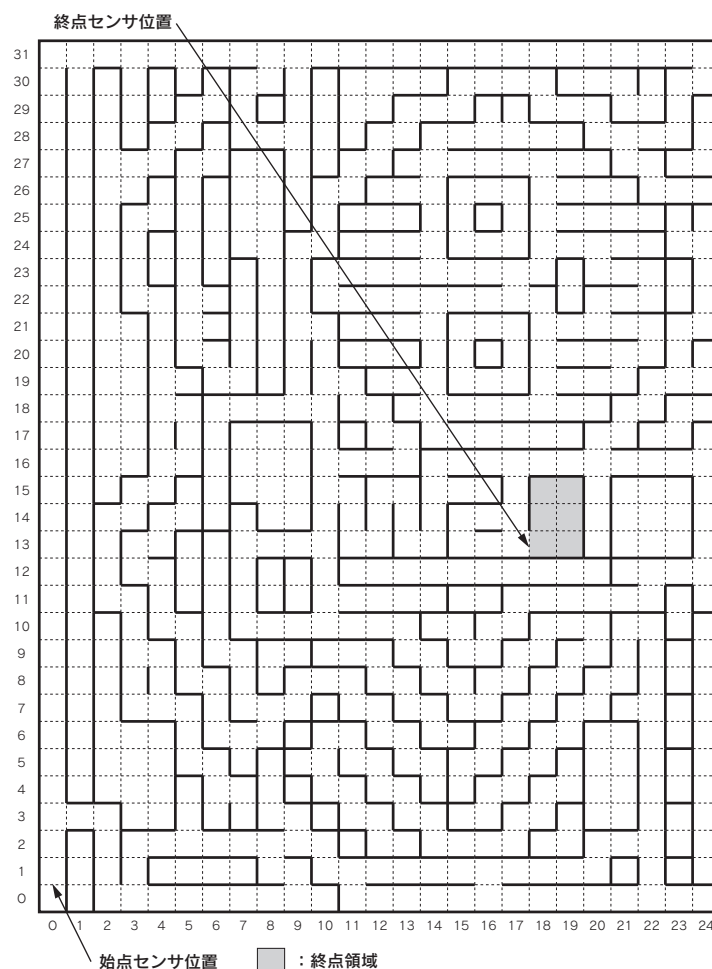


図2：センサ位置と終点領域入り口の座標

終点の位置は、競技規定 2-2 の出発方向（時計回り）を Y、右方向を X とし
始点の区間を $X0 \cdot Y0$ として、終点領域入り口の座標で表す。
（上図の例における終点領域：終点領域入り口の座標は $X18 \cdot Y13$ である。）

■ マイクロマウス（ハーフサイズ）競技 運営に関する注意事項

1. 予選及び決勝を行います。予選通過台数は、後日発表します。
2. 迷路全体の大きさおよび終点領域入り口の座標については、原則開催日の2ヶ月前に発表します。
3. 持ち時間については、開催日の約2ヶ月前に発表します。
4. 参加登録台数について
同一製作者のロボットの参加登録台数については制限しません。
なお決勝への参加は、同一製作者によるマウス、あるいは同一グループによって製作された技術的に類似性の高いマウスは1台限りとし、また、決勝においては、一人のオペレーター（製作者がオペレートするのが原則）は一台のマウスしか操作できないこととします。
5. 競技中のバッテリー交換は一切禁止されます。
6. 競技会場の照明環境とフラッシュ撮影等について
主催側としては限られた環境でしか動かないロボットではなく、極力あらゆる人間環境で動くロボットを目指すことを基本精神と

- しています。
- (1) 照明環境について
上記の精神に則り、今回の会場で用意された通常の照明環境で実施いたします。
 - (2) フラッシュ撮影等について
マイクロマウス競技エキスパートクラス決勝以外の競技については、従来どおり、競技中のフラッシュ撮影は遠慮してもらう様会場にてアナウンスします。なお、ビデオ、カメラのオートフォーカスには、赤外線が使われているものもありますが、これについては、ロボット自身の対策を期待します。
 7. 決勝では、競技開始前から競技終了時までロボットを事務局が指定する場所にて預かります。操作者は出走時に指定場所から自らロボットを受け取って走行させ、走行終了後に再度ロボットを同じ場所に戻すこととします。

8. 地区大会等のマイクロマウス（ハーフサイズ）競技における優秀マウスの全国大会決勝出場（シード）権について

本年度の各地区大会・学生大会において、マイクロマウス（ハーフサイズ）競技が開催され、出走台数が10台以上の場合、この大会から推薦される1台を全国大会決勝にシードします。

■ マイクロマウス（ハーフサイズ）競技 評価基準

表彰名	評価基準
優勝～6位	最短走行時間の短さを評価
自律賞	1回目スタートしてから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うちで、最短走行時間を記録したマウスに対する評価
探索賞	最初のトライでゴールした場合の歩数の少なさを評価
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
優秀賞	高校生以下の若手により特に独自で製作されたマウス・最短時間等を評価
バンダイナムコ賞	ユニークな技術的要素・コンセプトにより、見る側に夢や感動を強く印象付けたものを評価
特別賞	以上の評価以外の特に優れたものを評価

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

■ マイクロマウス（ハーフサイズ）競技 表彰内容

優勝	賞状、トロフィー、研究奨励金20万円
2位	賞状、トロフィー、研究奨励金10万円
3位	賞状、トロフィー、研究奨励金 5万円
4位	賞状、研究奨励金 3万円
5位	賞状、研究奨励金 2万円
6位	賞状、研究奨励金 1万円
自律賞	賞状、研究奨励金 5万円
探索賞	賞状、
ニューテクノロジー賞	賞状、
優秀賞	賞状、トロフィー
バンダイナムコ賞	賞状
特別賞	賞状

※ この他、受賞者全員に記念品等が贈られます。また参加者全員に参加賞が贈られます。

マイクロクリッパー競技規定

マイクロクリッパー競技とは、ロボットが未知の迷路の中の円筒（空缶）を自分で発見して、これを上下逆さまにし、一定時間内に逆さまにした円筒の個数の多さを競う競技である。ここに出場するロボットをマイクロクリッパーと呼ぶ。

1. マイクロクリッパーに関する規定

- 1-1 マイクロクリッパーは自立型でなければならない。燃焼を利用したエネルギー源は許されない。
- 1-2 マイクロクリッパーは、競技中に操作者により、ハードウェアおよびソフトウェアの追加、取り外し、交換、変更を受けてはならない。ただし、軽微な修理・調整と、全く同一仕様のバッテリーの交換は許される。
- 1-3 マイクロクリッパーは本体の一部を切り離し迷路内に放置してはならない。
- 1-4 マイクロクリッパーは迷路内の床面上を走行しなければならない。円筒および迷路の壁を飛び越しあるいはよじ登ってはならない。

1-5 マイクロクリッパーは、迷路および円筒を変形させたり、あるいは壊してはならない。

2. 迷路に関する規定

- 2-1 迷路の壁の側面は白、壁の上面は赤、床面は黒とする。迷路の走行面は、木材に黒のつや消しの塗料が塗付されているものとする。
- 2-2 迷路は、18 cm× 18 cmの単位区画から構成され、全体の大きさは 16 × 16 区画以下とする。区画の壁の高さは 5 cm、厚さは 1.2 cmとする（図 1 参照）。
- 2-3 迷路の始点は、四隅のいずれかにあり、時計回りに出発する。
- 2-4 各単位区画の四隅にある 1.2 cm× 1.2 cmの小正方形部分を格子点と呼ぶ。すべての格子点には少なくとも1つの壁が接している。

3. 円筒に関する規定

- 3-1 迷路の中のいくつかの単位区画のほぼ中央に円筒が置かれている。
- 3-2 円筒は市販（ジュース等で）されているスチール缶の空缶を用いる。
- 3-3 円筒は高さ 104 mm、直径 53 mm、重量 38 gである。（高さ、直径の誤差は± 0.5 mm以下、重量は± 3 g以下）
- 3-4 円筒の上面は白色、側面は黄色、下面は青色で着色されている。

4. 競技に関する規定

- 4-1 マイクロクリッパーは 7 分間の持時間を有し、この間 5 回までの走行をすることができる。
- 4-2 マイクロクリッパーは迷路内の円筒を上下逆さまにするものとし、競技終了時点で迷路内で上下逆さまになっている円筒の個数を競技の記録とする。
- 4-3 持ち時間内に、全ての円筒を逆さまにしたマイクロクリッパーが複数いる場合は、最後にマイクロクリッパーが始点に戻って停止するまでの時間で、順位を決定する。
- 4-4 迷路の形および円筒の位置は競技開始まで公開されない。
- 4-5 操作者は迷路が公開された後で迷路および円筒の位置に関する情報をマイクロクリッパーに入力してはならない。
- 4-6 持ち時間の測定は、競技委員長のスタートのコールによって開始される。
- 4-7 迷路の走行は、毎回始点より開始し 2 秒以上停止した場合、もしくは走行中止が認められた時点で終了する。
- 4-8 操作者は、競技委員長の指示または走行中止の許可がない限り走行中のマイクロクリッパーに触れてはならない。競技委員長は、あきらかに動作に異常が認められた場合、走行中止の申し出を認める。それ以外の走行中止の申し出については、認められない。
- 4-9 円筒は競技開始前に迷路内の所定の位置に置かれる。操作者は、マイクロクリッパーの走行中、円筒に手を触れてはならない。

- 4-10 マイクロクリッパーの再スタートの場合、競技委員長の承認を得て、マイクロクリッパーが一度触れた円筒を迷路から排除することができる。
- 4-11 競技場の照明、温度、湿度は通常の室内環境とする。照明の調節に関する申し出は受け付けられない。
- 4-12 競技委員長は、必要と認められた場合、操作者に対しマイクロクリッパーについての説明を求めることができる。また競技委員長の判断で走行の中止、または失格の宣言その他必要な措置を講ずることができる。
- 4-13 競技の表彰内容及び評価基準は競技会ごとに定める。

【注意】

- 1. 競技中にプログラムのローディングおよびROM交換を行うことは許されない。また、競技中にマイクロクリッパーを、本体とは独立した開発装置やコンソールボックスと接続して、プログラム実行に関する指示を与えることも許されない。
- 2. 競技中にタイヤについた埃やごみ等を、粘着テープ等で除去することは許されるが、摩擦力を増やすために、溶剤等を使用してはならない。
- 3. 調整等のため、走行時を除いて迷路の始点の区画以外にマイクロクリッパーを置いてはならない。
- 4. マイクロクリッパーの寸法について
マイクロクリッパーの大きさに関する制限はない。ただし、その下部構造は迷路の大きさによる制限を受ける。
- 5. 迷路について
迷路は常識的な工作精度で制作されるため、ある程度の寸法の誤差が生じることがある。また、迷路を組換え可能とするため、壁および床面には 1 mm程度の隙間あるいは段差が生じることがある。
- 6. 迷路中円筒が置かれる区画の中心に、確認の為に直径8mm程度の円形青色のシールが貼られる。
- 7. 円筒が、壁や柱あるいはマイクロクリッパーにもたれている場合、その円筒は倒れているものとみなす。

■ マイクロクリッパー競技 運営に関する注意事項

1. 参加登録台数について

同一製作者（＝オペレーター）のロボット参加登録台数は1台のみとします。

2. マイクロクリッパー競技の円筒は、従来同様空缶にカットティングシートを貼付しています。

3. マイクロクリッパー競技では、競技中、同一仕様のバッテリーに限り交換することが許されます。

4. 競技会場の照明環境とフラッシュ撮影等について

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

(1) 照明環境について

上記の精神に則り、今回の競技会場で用意された通常の照明環境で実施いたします。

(2) フラッシュ撮影等について

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

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

■ マイクロクリッパー競技 評価基準

表彰名	評価基準
優勝～3位	持ち時間以内に逆さまにした円筒の個数の多さ、または全ての円筒を逆さまにした後、スタート地点に戻ってきた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
バンダイナムコ賞	ユニークな技術的要素・コンセプトにより、見る側に夢や感動を強く印象付けたものを評価
特別賞	以上の評価以外の特に優れたものを評価

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

■ マイクロクリッパー競技 表彰内容

優勝	賞状、トロフィー、研究奨励金10万円
2位	賞状、トロフィー、研究奨励金 5万円
3位	賞状、トロフィー、研究奨励金 3万円
ニューテクノロジー賞	賞状、
バンダイナムコ賞	賞状
特別賞	賞状

※ この他、受賞者全員に記念品等が贈られます。また参加者全員に参加賞が贈られます。

ロボットレース競技規定

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

1. ロボットレーサに関する規定

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

2. コースに関する規定

- 2-1 コースの走行面は黒色とし、コースは、幅 1.9cm の白色のラインで示された周回コースである。ラインの全長は 60m 以下とする。
- 2-2 ラインは、直線と円弧の組合せにより構成される。ラインは交差することがある。
- 2-3 ラインを構成する円弧の曲率半径は、10cm 以上とする。また、曲率変化点間の距離は 10cm 以上とする。
- 2-4 ラインが交差するとき、交差の角度は 90 度 ± 5 度とする。(図 1 参照) ラインが交差する点の前後 25cm は、ラインは直線とする。

- 2-5 スタートラインおよびゴールラインを周回コースの直線部分に置く。ゴールラインは、スタートラインの後方 1m に置く。ラインの進行方向右側のスタートラインとゴールライン上には、それぞれスタートマーカーとゴールマーカーが定められた位置に貼付される。(図 2、3 参照)
- 2-6 スタートラインとゴールラインの間のラインの中心から左右それぞれ 20cm の領域を
スタート・ゴールエリアと呼ぶ。また、スタートラインとゴールライン上には、それぞれスタートゲートとゴールゲートが置かれる。スタートゲートとゴールゲートの内のりは幅 40cm、高さ 25cm とする。
- 2-7 スタートラインとゴールラインの前後 25cm のラインは直線とする。
- 2-8 ラインの曲率が変化する地点には、進行方向左側の定められた位置にコーナーマーカーが貼付される。(図 4 参照)
- 2-9 コースの走行面は通常水平とするが、部分的には最大 5 度の傾斜がある場合があるものとする。

3. 競技に関する規定

- 3-1 ロボットレーサは、本体の床面への投影が常にコースを示すライン上にあるように走行する。走行中のロボットレーサ本体がライン上から完全に離れた場合をコースアウトとする。
- 3-2 ロボットレーサは、3 分間の持ち時間を有し、この間 3 回までの走行をすることができる。
- 3-3 走行は、毎回、コース上に定められたスタート・ゴールエリア内より指定された方向に対して開始するものとする。

- 3-4 ロボトレサは周回走行後、スタート・ゴールエリア内に自動停止し、かつ 2 秒以上停止しなければならない。
- 3-5 ロボトレサが各回の周回走行に要した時間のうち、最も短い時間を、そのロボトレサの周回走行時間記録とする。
- 3-6 周回走行時間の測定はスタートライン上のセンサがロボトレサの本体の一部をセンサしてから、ゴールライン上のセンサが同じロボトレサの本体の一部をセンサする間を計測する。ただし、ロボトレサの本体の全てがゴールラインを通過しなければ、計測された周回走行時間は記録として認められない。
- 3-7 ロボトレサが周回走行中に、コースアウトした場合、もしくは 2 秒以上停止した場合、その走行が終了したものとす。
- 3-8 操作者はコースが公開された後でコースに関する情報をロボトレサに入力してはならない。また競技中にスイッチ操作等で、コースに関する情報を修正、あるいは部分的に消去することはできない。
- 3-9 操作者は競技委員長の指示、または走行中止の許可がない限り走行中のロボトレサに触れてはならない。競技委員長は、ロボトレサが走行不能となった場合、走行中止の申し出を認める。
- 3-10 競技場の照明、温度、湿度は通常の室内環境とする。照明の調整に関する申し出は受け付けられない。
- 3-11 競技委員長は必要と認めた場合、操作者に対してロボトレサについての説明を求めることができる。また、競技委員長の判断で走行の中止、または失格の宣言その他必要な措置を講ずることができる。
- 3-12 競技の表彰内容及び評価基準は競技会ごとに定める。

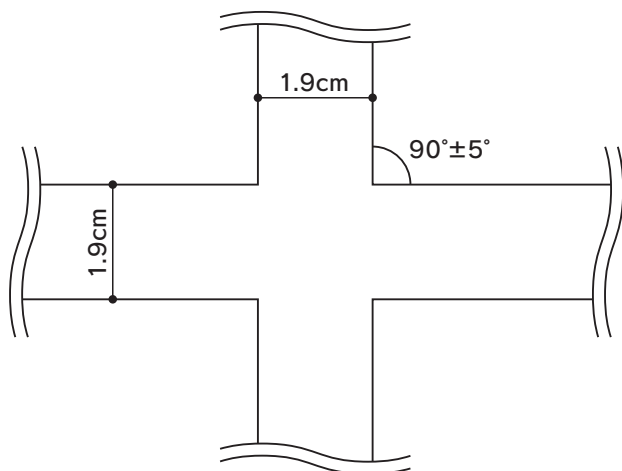


図1：交差点

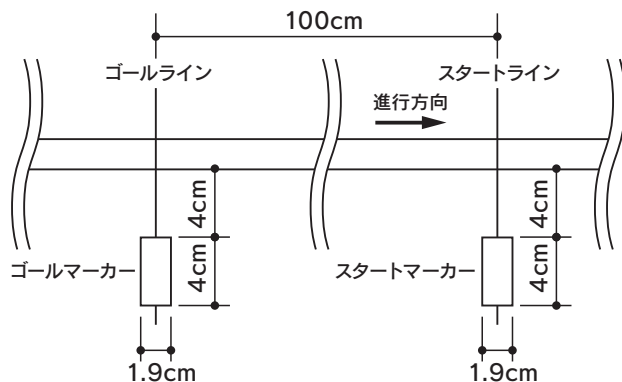


図3：スタート・ゴールマーカー

【注意】

1. 競技中にプログラムのローディングおよびROM交換を行うことは許されない。また、競技中にロボトレサを、本体とは独立した開発装置やコンソールボックスと接続して、プログラム実行に関する指示を与えることも許されない。
2. 競技中にタイヤについた埃やごみ等を、粘着テープ等で除去することは許されるが、摩擦力を増やすために、溶剤等を使用してはならない。
3. スタートの操作の後、スタートラインに達する前に、停止またはコースアウトした場合は、1 回の走行とみなす。
4. ロボトレサが周回走行を行い、ゴールラインを通過してもスタート・ゴールエリア内に自動停止しなければ、その回の走行記録は無効とする。
5. 調整等のため、走行時を除いて、スタートゴールエリア以外にロボトレサを置いてはならない。
6. コースは、曲率の変化する円弧が連続する場合もある。(図4参照)
7. コースは 1mm 程度の段差が生じることがある。
8. スタートライン及びゴールライン上のセンサについて(図に示されている)
種類：透過型赤外線センサ
光軸は水平であり、床面より約 1cm の高さにある。
9. 路面のグリップに関する申し出は受け付けられない。

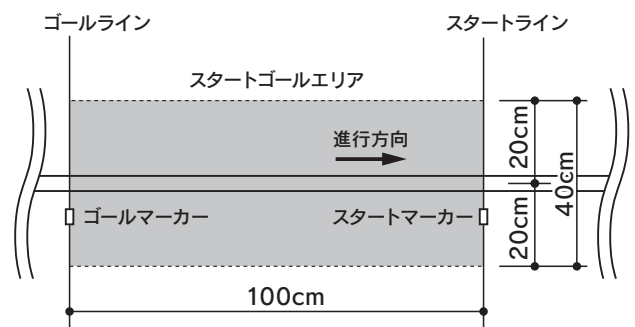


図2：スタート・ゴールエリア付近

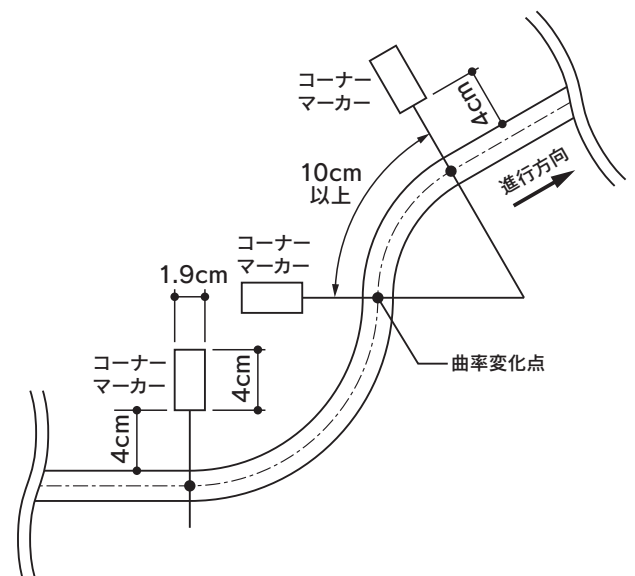


図4：曲率半径の変化する点(曲率変化点)とコーナーマーカー

■ ロボトレース競技 運営に関する注意事項

1. 予選に参加したロボトレースの内、上位約30台が決勝に進出することが出来ます。なお、予選に出場したロボトレースの中で、審査員に特に技術的に優れていると認められたロボトレースは、(予選の順位によらず) 決勝に出場できることがあります。
また決勝戦への参加は、同一製作者あるいは同一グループによって制作された技術的に類似性の高いロボトレースは1台限りとし、かつ一人のオペレーター（製作者がオペレートするのが原則）は一台のロボトレースしか操作できないこととします。

2. 参加登録台数について

同一製作者（＝オペレーター）のロボット参加登録台数は1台のみとします。

3. ロボトレース競技のコースの走行面は、木材に黒のつや消し塗料が塗布されています。ラインは白のビニールテープ（及びそれに準じるもの）を使用します。走行面は極力平らとなるようフィールドを製作しますが、工作・設置の精度により、ある程度の段差は残ります。これについてのクレームは受け付けません。

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

5. 競技会場の照明環境とフラッシュ撮影等について

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

(1) 照明環境について
上記の精神に則り、今回の競技会場で用意された通常の照明環境で実施いたします。

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

6. ロボトレースの同一性に関する特別車検について

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

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

■ ロボトレース競技 評価基準

表彰名	評価基準
優勝～6位	周回最短走行時間の短さを評価
ニューテクノロジー賞	新しい要素技術・コンセプトに積極的に取り組み、技術的可能性をひろげたものを評価
バンダイナムコ賞	ユニークな技術的要素・コンセプトにより、見る側に夢や感動を強く印象付けたものを評価
特別賞	以上の評価以外の特に優れたものを評価

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

■ ロボトレース競技 表彰内容

優勝	賞状、トロフィー、研究奨励金10万円
2位	賞状、トロフィー、研究奨励金 5万円
3位	賞状、トロフィー、研究奨励金 3万円
4位	賞状、研究奨励金 1万円
5位	賞状、研究奨励金 1万円
6位	賞状、研究奨励金 1万円
ニューテクノロジー賞	賞状
バンダイナムコ賞	賞状
特別賞	賞状
高校生優勝	カップ

※ この他、受賞者全員に記念品等が贈られます。また参加者全員に参加賞が贈られます。

マイクロマウス2010協賛・協力運営団体

主 催 : (財)ニューテクノロジー振興財団、つくば市

共 催 : (独)産業技術総合研究所、(財)つくば科学万博記念財団、筑波大学

後 援 : 文部科学省、経済産業省、茨城県、(独)科学技術振興機構、
(独)新エネルギー・産業技術総合開発機構、(社)計測自動制御学会、
(社)情報処理学会、つくば市教育委員会、(社)電気学会、
(財)日本科学技術振興財団、(社)日本機械学会、(社)日本ロボット学会、
(社)日本ロボット工業会、(社)発明協会

特 別 協 力 : バンダイナムコグループ

協 力 : 茨城県つくば中央警察署、筑波大学次世代ロボティクス・サイバニクス学域、
筑波大学 GCOE プログラムサイバニクス国際教育研究拠点、
筑波学院大学オフキャンパスプログラム (OCP)

特 別 協 賛 : (株)日立製作所、北陽電機(株)、

協 賛 : (株)アールティ、エフテック(株)、(株)オーム社、オリエンタルモーター(株)、
(50音順) サイバーダイン(株)、(株)ジェイエス・ロボティクス、スマッツ(株)、
(有)テクノラボ、並木精密宝石(株)、双葉電子工業(株)、
マクソンジャパン(株)、メカロボショップ

つくばチャレンジ地元企業等応援団 (50音順):

育良精機(株)、(株)カスミ、(株)常陽銀行、関彰商事(株)、筑波学園ガス(株)、
(株)筑波銀行、(株)つくば研究支援センター、つくば市商工会、
つくばセンター地区活性化協議会、筑波都市整備(株)、沼尻産業(株)、
(株)広沢製作所

2010年11月発行

編集・発行: 財団法人ニューテクノロジー振興財団

<事務局>

〒146-0093 東京都大田区矢口2-1-21
TEL: 03-3756-8551 FAX: 03-3756-5821
<http://www.ntf.or.jp>

MEMO

Handwriting practice area with horizontal dotted lines.

ロボスプリントに挑戦しよう!!

ロボスプリントは、

財団法人ニューテクノロジー振興財団が、ロボット競技参加者の視野を広げることを目的に、企画した新ロボット競技です。

ロボスプリントキットを使って、地域主導による組立講習会、競技会が日本各地で開かれ、ロボスプリントを通じて中・高校生が楽しくモノづくりを学べる場が広がることを期待しています。

財団法人ニューテクノロジー振興財団

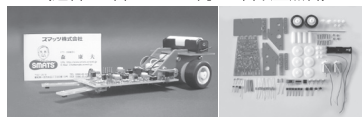
ロボスプリントの詳細はコチラ

<http://www.robo-sprint.org/>

ロボスプリントキット

標準小売価格 ¥3,800 (税込¥3,990)

(送料：4台まで800円・5台以上無料)



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

お問い合わせは



総販売代理店

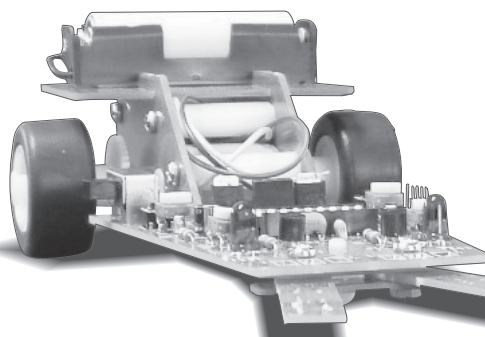
スマッツ株式会社

〒491-0918 愛知県一宮市末広二丁目9番19号

TEL 0586-82-6200 FAX 0586-52-4500

URL <http://www.smats.ecweb.jp>

E-Mail info@smats.ecweb.jp



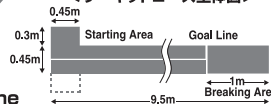
最大の難関はロボスプリンターがガイドラインに乗れるかどうか。

よいドンで
同時にスタート

Starting Area

2 直線コースを
爆進する
ロボスプリンター

<サーキットコース全体図>



ガイドラインにそってスピードを上げる。早すぎるとコースを外れたり、ゴールで止まれないことになる。

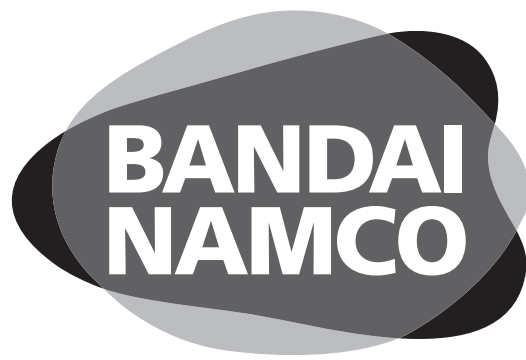
Circuit Track

Breaking Area

Goal Line

3 Breaking Area
停止できればゴール

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



BANDAI NAMCO Group

バンダイナムコグループは、

『第31回全日本マイクロマウス大会』を応援しています。