



第34回全日本マイクロマウス大会

# マイクロマウス 2013



理系学生から現役エンジニアが集う、技術の祭典！  
ロボティストの知能と情熱、レース競技の疾走感に出会う3日間です。

会場=流山市生涯学習センター

会期=2013年11月22日(金)~24日(日)

22日(金) 試走会 / 23日(土) 予選 / 24日(日) 決勝

<http://www.ntf.or.jp/mouse/micromouse2013/>

主催◎ 公益財団法人ニューテクノロジー振興財団

共催◎ 公益財団法人つくば科学万博記念財団

運営◎ マイクロマウス2013 実行委員会 実行委員長:中村文一(東京理科大学)

世界から第一線のロボティストがやってくる。

# つくばエキスポセンター

入館券：おとな 400 円、こども 200 円  
※こどもは 4 歳～高校生、3 歳以下無料

つくばエキスポセンターは、研究機関が集まるつくばの中心で宇宙・海洋・エネルギー・ナノテクノロジー・生命科学・地球環境などの科学技術を見て触れて楽しめる科学館です。世界最大級のプラネタリウムでは、季節ごとにオリジナル番組を上映しています。※当館は 1985 年に開催された「科学万博—つくば'85」の恒久記念施設です。



## 展示



5 つの挑戦ゾーンでは、先端科学の未来と面白さを紹介。深海掘削などの限界に挑む研究や量子の不思議な世界、地球温暖化、医療の未来や宇宙から広がる夢などを体験しましょう。

【写真】2 階展示場「夢への挑戦 - のぞいてみよう科学がひらく未来 -」



身近な現象にひそむ科学の原理を、体験しながら学びます。環境に配慮した電気自動車やロボットとの共生をテーマにした展示など、私たちの生活や暮らしとのかかわりも考えてみましょう。

【写真】1 階展示場 左上:「KAZ(高性能電気自動車)」, 右上:「ロボットのいるせいかつ」  
左下:「エアバズーカ」, 右下:「プラズマボール」

## プラネタリウム



世界最大級のプラネタリウムは、ドームの直径がなんと 25.6m！約 38 万個の星と全天周デジタル映像で、季節ごとの星座、最新の天文現象や宇宙理論などを分かり易く上映しています。

【写真】プラネタリウムでの投影イメージ (2012 年 12 月リニューアル)

## イベント



毎月テーマを変えてサイエンスショーや科学教室、エキスポ探検隊を開催しています。特別展やミーツ・ザ・サイエンス、講演会など旬なトピックスに対応したイベントも実施しています。

【写真】サイエンスショー「大気圧」

公益財団法人 つくば科学万博記念財団

つくばエキスポセンター  
TSUKUBA EXPO CENTER

〒305-0031 茨城県つくば市吾妻 2-9  
TEL 029-858-1100

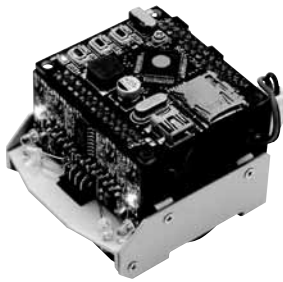
※イベント詳細は公式 HP をご覧ください。  
<http://www.expo-center.or.jp/>





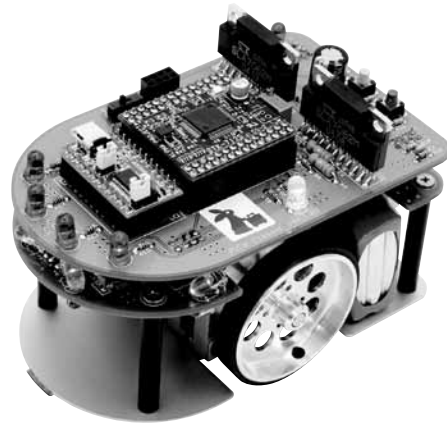
RT CORPORATION

## 全ての道はここから始まる



Pi:Co Halfsize

ハーフサイズ規格の迷路の走行に適したギアード DC モータを使用した車輪型ロボット。ある程度マウスを使ったことがあるマウサーがステップアップするための教材に最適です。



Pi:Co Classic

クラシックサイズ規格の迷路の走行に適した小型のステッピングモータを使用した2輪の車輪型ロボット。初めてマウスを作るユーザー向けに、電気回路を学ぶことを前提にプリント基板で制作します。

Pi:Co Halfsize、Pi:Co Classic ともにただいま次世代機を開発中。  
ご期待ください！

### 公式迷路

クラシック競技用迷路は、柱、壁、ベースから構成されています。柱は12×12mm角、高さ50mm(突起部含まず)、壁は180×50×12mm(突起部含まず)の木製です。公式迷路で使われている材質ですので調整用にぴったりです。ベースは特注で受注生産していますので、調整に必要な区画数をお知らせください。

ハーフサイズ競技用迷路は、柱、壁、ベースで構成されています。柱は6×6mm角、高さ25mm(突起部含まず)、壁は90×25×6mm(突起部含まず)のプラスチック製です。公式迷路で使われている材質ですので調整用にぴったりです。ベースは4×4、9×9区画を在庫し、9×16、16×16区画は特注で受注生産しています。



株式会社 アールティ

〒101-0021 東京都千代田区外神田3-2-13 山口ビル3F TEL: 03-6666-2566 FAX: 03-5809-5738  
E-mail: shop@rt-net.jp 詳しくは <http://www.rt-shop.jp/> をご覧ください。

# 目次 Contents

- 2 開催挨拶  
Greetings
- 3 開催日程  
Contest schedule
- 4 会場案内図  
Contest site information map
- 5 競技の流れ：マンガ  
Contest flow : Manga
- 11 会場注意点  
Site notice
  
- 競技別エントリー一覧：出走順  
Contest entry list : In the race order
- 13 ロボトレース競技  
Robotrace Contest
- 15 マイクロマウスクラシック競技フレッシュマンクラス  
Micromouse Classic Contest Freshman Class
- 17 マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス  
Micromouse Classic Contest Expert Class
- 19 マイクロマウス（ハーフサイズ）競技  
Micromouse Half-size Contest
  
- 競技規定集  
Contest rule book
- 20 マイクロマウス（ハーフサイズ）競技  
Micromouse Half-size Contest
- 23 マイクロマウスクラシック競技  
Micromouse Classic Contest
- 26 ロボトレース競技  
Robotrace Contest
  
- 29 歴代優勝ロボット  
Past champion robots
  
- 32 マイクロマウス委員会名簿  
List of micromouse committee
- 33 マイクロマウス 2013 実行委員会 委員名簿  
List of micromouse 2013 executive committee
- 34 マイクロマウス・サポーターズ  
Micromouse supporters

<パンフレット編集メンバー>

監修／鈴木秀和（東京工芸大学），中川友紀子（アールティ），田代泰典（NTF）  
データ制作／川上早苗（アールティ），三月兔（松永弥生／ロボットライター）  
英訳／村上青児（筑波大学大学院）  
冊子デザイン／保坂拓（東京工芸大学），照沼太佳子（東京工芸大学）

# 開催挨拶 Greetings

マイクロマウス委員会 委員長  
芝浦工業大学 特任教授  
油田 信一



マイクロマウス大会は今年で34年目を迎える我が国でもっとも歴史のあるロボコンです。1980年に第1回マイクロマウス大会が開かれて以来、今までに全国大会だけでも延べ1万人に達する多くの方が自律的に迷路を通り抜けたり白線を追従する小さなロボットへの挑戦を続けてきました。

マイクロマウス大会に出場する小さなロボットたちに集積されている技術は、マイクロコンピュータ、リアルタイムプログラミング、センサ情報処理、モータ制御から、駆体設計まで、とても広い範囲に及びます。マイクロマウスの製作者は、毎年、自ら工夫し技術を積み重ねて、少しでも早く、少しでも精確・確実に走るロボット作りに取り組んできました。マイクロマウスやロボットレースの「走り」はその技術と努力の結晶です。

そして、今までのマイクロマウスの製作者たちは、マイクロマウスを通してロボットやメカトロニクス、ソフトウェア、システムインテグレーションの技術を身につけ幅広い分野で活躍しています。マイクロマウスの技術をベースに起業して、いろいろなロボットやシステムを開発している企業も少なくありません。

マイクロマウスの大きな特徴は、自らロボットを開発している人たちが集まり、そして技術を見せて教え合って、互いにどんどん自分の技術を向上させ、素晴らしいロボットを生み続けていることです。あなたも、是非このマイクロマウスに興味を持って下さい。そして、このような素晴らしい技術を持つ仲間に加わって、自分の技術を磨いてみませんか。

マイクロマウス 2013  
実行委員会 実行委員長  
東京理科大学  
理工学部電気電子情報工学科  
講師  
中村 文一



マイクロマウス競技は、中学生から定年を迎えられた大ベテランの方まで幅広い年齢層に支持されている競技大会です。年々革命的に進歩する新技術と競技を通じた技術伝承の両方の大きな魅力より、マイクロマウス全国大会は近年参加者数がどんどん増加しております。その中で優勝するロボットはまさに知識とアイデアの集大成です。今年はどうのようなロボットが登場するのか非常に楽しみです。

本マイクロマウス全国大会の大きな特徴は、大部分がボランティアによって運営されているということです。皆様の多大な協力なくして開催することはできませんでした。深く感謝申し上げます。また、会場を提供していただきました流山市生涯教育センター、協賛をいただきました多くの企業、大学様に感謝申し上げます。

## 開催日程 Contest Schedule

### 11月22日(金) (22/11/2013 <Fri>)

14:30 ~ 18:00 試走会  
Test run

### 11月23日(土) (23/11/2013 <Sat>)

09:00 ~ 09:40 受付  
Registration

09:00 ~ 11:00 マイクロマウス車検  
Micromouse inspection

09:45 ~ 09:50 開会式  
Opening Ceremony

09:50 ~ 10:30 ロボトレース車検 (9:45 までに必ず預ける事)  
Robotrace inspection <place your tracer by 9:45>

10:00 ~ 12:00 マイクロマウスクラシック競技 フレッシュマンクラス 予選  
Micromouse Classic Preliminary Contest Freshman Class

10:00 ~ 16:00 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  
Micromouse Classic Preliminary Contest Expert Class

10:45 ~ 15:00 ロボトレース競技 予選  
Robotrace Preliminary Contest

10:45 ~ 16:00 マイクロマウス(ハーフサイズ)競技 予選  
Micromouse Half-size Preliminary Contest

12:20 ~ 12:30 フレッシュマンクラス予選通過者発表  
Annoucement of Micromouse Freshman Class finalist

12:30 ~ 13:00 お昼休み(全競技一斉)  
Lunch break for all the contest

13:00 ~ 16:30 マイクロマウスクラシック競技 フレッシュマンクラス 決勝  
Micromouse Classic Contest Freshman Class Final

17:30 ~ 18:15 表彰式・決勝進出者発表  
Awarding Ceremony・Finalists annoucement

18:15 ~ 18:45 翌日競技準備(全員)  
Nextday's contest preparation <With all the member>

### 11月24日(日) (24/11/2013 <Sun>)

08:45 ~ 09:10 受付  
Registration

09:20 ~ 11:00 ロボトレース 決勝  
Robotrace Contest Final

11:00 ~ 14:00 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  
Micromouse Classic Contest Expert Class Final

14:00 ~ 16:30 マイクロマウス(ハーフサイズ)競技 決勝  
Micromouse Half-size Contest Final

16:40 ~ 17:25 講演会  
Lecture

17:35 ~ 18:30 表彰式・閉会式  
Awarding & Closing Ceremony

18:30 ~ 19:00 後片付け(全員)  
Cleanup <With all the member>

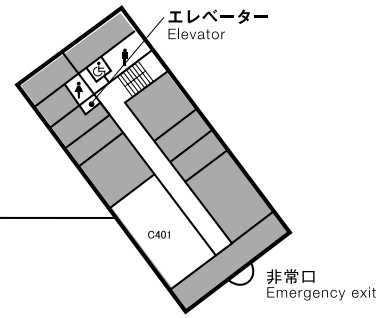
# 会場案内図 Site Map

## 1日目 First day

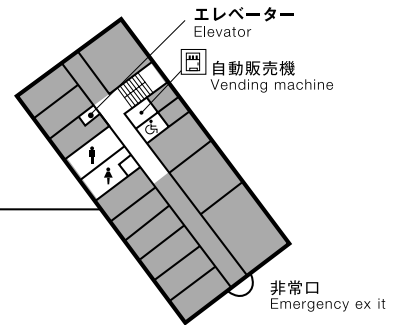
11月23日(土) 23/Nov (Sat)

- A101-A103 大学生団体  
University student groups
- C201.C202 海外参加者  
Overseas contestants
- C203 事務局  
Executive office
- C204.C205 大学生団体  
University student groups
- C206 ボランティア控え室  
Volunteers waiting room
- C207 中学生・高校生  
Junior high and high school students
- C401 一般およびハンダ可能エリア  
General contestants and soldering area

4F



3F

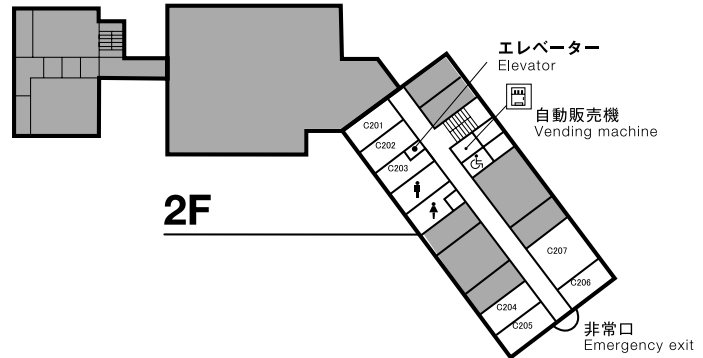


## 2日目 Second day

11月24日(日) 24/Nov (Sun)

- C201 } 海外参加者  
University student groups
- C202 } 決勝進出者控え室  
Finalist waiting room
- C203 }
- C204 }
- C205 }
- C206 }
- C203 事務局  
Executive office

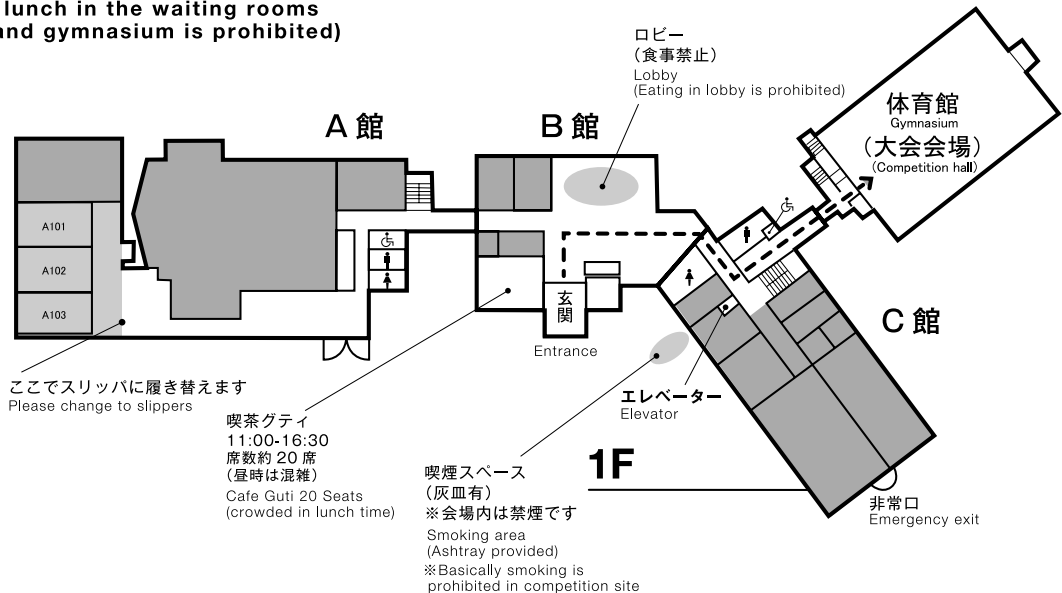
2F



## 昼食場所について About lunch place

1日目、2日目通して各自の控え室で取ってください。  
(体育館・ロビーは食事禁止です)

Please take your lunch in the waiting rooms  
(Eating in lobby and gymnasium is prohibited)



# 第34回全日本マイクロマウス大会

COMIC:かわかみさなえ



マイクロマウス  
新キャラクター@2013



2013年は千葉県流山市  
生涯学習センターで  
11月23, 24日に行われます

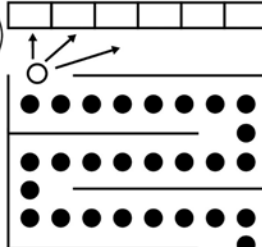
2日間の流れを  
追ってみましょう

09:00~09:40 競技参加者受付

受付です

会場(体育館)で  
パンフ・資料・  
ゼッケンを  
受け取ります

ゼッケンがポケット付の  
ビブスになりましたので  
番号の紙を受け取ったらすぐ  
ポケットに入れてください



受付での並び方

●番号の紙をビブスの  
ポケットに入れておく

俺の出走は  
何番だろ?



今回は控え室が  
分かれてるんだな  
注意しないと

控え室について

A101~A103 土足禁止  
C201,C202 海外参加者  
C401 ハンダ可能エリア  
詳細はP4の会場案内図参照

●出走順を確認

●2013年大会の  
選手控え室は  
指定された部屋を使用

●貴重品は各自で管理

受付後  
指定の控え室へ移動し  
荷物を置きます



101-103 土足禁止エリア

玄関(入場)  
エレベーター

09:45~ 開会式



開会式にはぜひ  
全員参加して  
ください

09:00~11:00 マイクロマウス車検

早く車検に  
行かないと  
混むよ?

車検は  
機体の計測と  
写真撮影です

終わってから  
調整できますよ

い...今  
調整中



09:50~10:30 ロボトレース車検

一度に並べて  
チェックするので  
9時45分までに  
並べてください!

指定された場所に  
ロボットを並べる

並べておかないと  
原則的に失格になって  
しまいます...

10時30分  
になったら  
引き取りOKです



●競技者が集中すると  
混み合うので、なるべく  
早く時間内に済ませます

●ロボトレースの  
車検は指定時間に注意

調整時間です

時間に気をつけて  
最後の追い込み  
頑張ってください



もうすぐ  
出走だし  
行くかー!

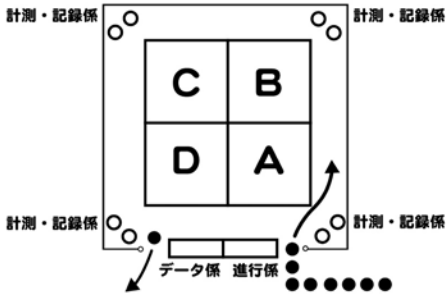
ドキドキ  
するな〜!

●自分の出走順より  
五番前の競技者の時には  
競技台脇で待機する



10:00～ フレッシュマンクラス・エキスパートクラス予選

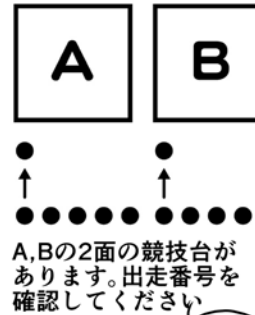
フレッシュマン



A～Dの四面の競技台で行います。

- ① 出走順に並ぶ
- ② 進行係から記録用紙を受け取り A～Dいずれかの出走の指示を受ける
- ③ 各競技台の計測係に記録用紙を渡し、出走
- ④ 出走後記録用紙を受け取りデータ係に渡す (参加賞と引き換え)

エキスパート



A,Bの2面の競技台があります。出走番号を確認してください

ハーフとロボトレースはフレッシュマン・エキスパートと時間がずれるので確認を!



10:45～ ハーフ・ロボトレース予選



● 出走終了後、競技台脇にてゼッケンを返却

12:20～12:30 フレッシュマンクラス予選通過者発表

予選迷路前で予選通過者の発表がありますので全員集合してくださいね!



フレッシュマンクラスの予選を通過した機体は専用台で預かります

12:40までに置いてください

置いた後は出走まで触れません!

一日目の12:30～13:00は全競技とも一斉昼食休憩にします

控室の一部が昼食時に開放されます



会場の体育館は飲み物を飲むことはできますが食事は不可ですのでご了承下さい

午後から出走の方は13時迄に出走者控席について下さい

● 昼食に使える控え室の詳細はP4の会場案内図参照

13:00～ フレッシュマンクラス決勝

フレッシュマンクラス決勝出走です

展示場所からロボットを持ち、出走者控席に座ってください

5番前の競技者の時には出走者控席に座ってくださいね

各競技出走後はピブスの中のゼッケンを返却します

ピブスについて

複数の競技への参加者はゼッケンを数枚ポケットに入れますが

ピブスの中のゼッケンがなくなったらピブスを返却してください

終わった...

お疲れ様!



17:30～ 表彰式・決勝進出者発表

フレッシュマン表彰式と二日目の決勝進出者発表です

明日も頑張ってくださいね!



● 各競技の認定証、決勝進出証明書は印刷が終了次第、順次配布される

# 競技2日目

08:50~09:10 決勝受付

おはようございます  
2日目 受付です!

受付時間が  
昨日より早い  
短いで  
気をつけて!

ゼッケン  
受け取った!

今日も控室に  
荷物を置くんだな

昨日とは違う  
部屋なのかな

- 出走順を確認
- 2013年は指定された部屋を使用  
詳細はP4の会場案内図参照
- 貴重品は各自で管理

09:15~09:20 開会式  
09:00~10:30 車検  
(エキスパート・ハーフのシード選手のみ)

決勝進出ロボット預かり  
(各競技とも共通)

●09:00までにロボットレース  
預かり完了

●10:40までにクラシック  
エキスパート預かり完了

●13:40までにハーフ  
預かり完了

ロボットは出走の  
20分前までに  
指定場所に置いて  
くださいね!

置いたら出走まで  
触れません!

- 時間までに指定の  
展示場所に置く  
遅れないよう注意!

機体の計測と  
写真撮影です

決勝出走

- 09:20~11:00 ロボットレース決勝
- 11:00~14:00 エキスパートクラス決勝
- 14:00~16:30 ハーフ決勝

出走が近づいたら  
展示場から  
ロボットを持って  
待機してください

一年の総決算  
頑張ってくださいね!

- 五番前の競技者の  
時には出走者控室に  
座っておく
- 出走終了後  
ゼッケンを返却
- 二日目は一斉休憩が  
ないので各自時間の  
ある時に昼食を取って  
おく

16:40~17:25 講演会  
17:35~18:30 表彰式・閉会式

ゆっくり話を  
聞いてくださいね

認定証もぜひ  
お持ち帰り  
ください

頑張った  
証です!

- 選手控え室は  
施設するので  
荷物は持って参加

お疲れ様でした!

以上が二日間の流れです

力いっぱい  
頑張ってくださいね!



# MICROMOUSE

第34回全日本マイクロマウス大会 終了!

☆私にステキな名前をつけてください!

マイクロマウス新キャラクター©2013

# 34th Micromouse All Japan Contest

COMIC : Sanae Kawakami



Micromouse  
New character©2013



The contest will be held in Chiba Nagareyama city Shogai Gakusyu Center on November 23,24th.

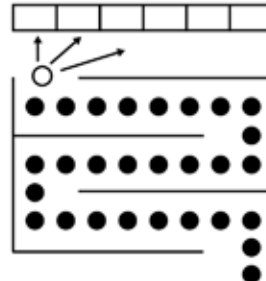
Ok, Let's follow the flow of the contest.

09:00~09:40 Registration.

This is the registration.

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

As soon as you get the number tag, place it in the bib.



Line of registration

●Put number card in bib.

Hmmm when is my turn.

Need to be aware that the waiting room is dispersed.

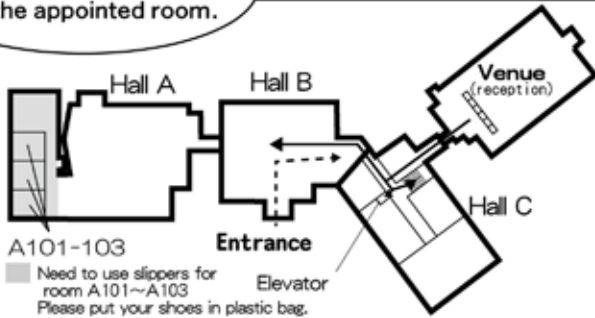
- A101~A103 University groups
- C201,C202 Overseas participants
- C205 University students
- C206 Place to eat
- C207 Junior high and High school students
- C401 General participants and soldering space

●Confirm order of your turn.

●Please use assigned room for waiting.

●Please keep valuables to yourself.

After the registration, place your baggage in the appointed room.



09:45~ Opening ceremony



Please participate in the opening ceremony.

09:00~11:00 Micromouse inspection

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

The size will be inspected and the picture will be taken.

After the inspection, you can debug your Micromouse.

I....I'm debugging...



09:50~10:30 Robotrace inspection

All the tracer must be inspected at once, so please place your tracer in designated area by 9:45.

Place your tracer in designated area.

At worst, you may be disqualified.

You can pick up at 10:30.



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

●Please pay attention to specified time of inspection for robotrace.

It's a debugging time.

Keep your eyes on the clock and do your best.



All right ~

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

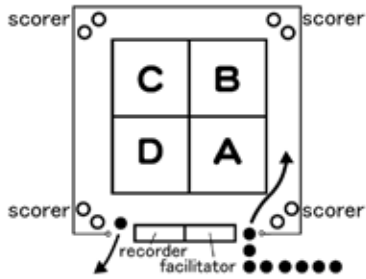
I'm so excited!



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

10:00~ Freshman/Expert Class preliminary contest

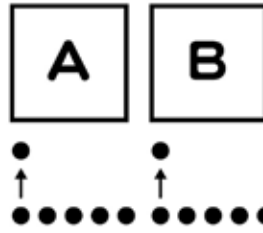
Freshman Class



The competition will be held in 4 mazes, A~D.

- ① Queue in line.
- ② Ask the reception for the recording paper and go to appointed section.
- ③ Hand over the recording paper to the measurer and go for run.
- ④ After the run, hand over the recording paper to the data recorder. (exchange for a prize)

Expert class



There are A, B mazes. Check your number.

The start time of the freshman and expert class will differ from half size Micromouse and Robotracer so be aware!

10:45~ Half sized micromouse and Robotrace Preliminary contest



● Return number card at maze.

12:20~12:30 Announcement of qualifier for freshman preliminary contest

Please come in front of the preliminary contest maze, there are announcement for qualifier.

All right!

After the announcement, get your new bib.

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

Please place robot by 12:40.

After placing it, the competitor cannot touch.

The first day of 12:30~13:00 is the lunch time for all contest.

The waiting rooms are open at lunch time.

In the gymnasium hall, you can drink beverages but it is prohibited to eat.

The contestant who race from afternoon must be aware of the time and line up by 13:00.

● Refer to P.4 map of waiting room which can be used for having lunch.

13:00~ Freshman class final

The freshman final starts.

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

5 contestants must queue in line before the race.

After the race, please return your number card from the bib.

About bib

The contestant who participates in several contest tuck few number cards in the bib.

After all the number cards have been returned, please return the bib.

Finished...

Good job!

17:30~ Awarding ceremony & finalists announcements

Awarding freshman contestants and announcing the finalists.

Good luck for tomorrow!

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

The 1st day is over.

## 2nd day

08:50~09:10 Registration for the finalist

Good morning this is the registration for the 2nd day.

Be aware that the registration time is earlier and short.

I have received the bib.

Oh, like yesterday, we place our baggage in waiting rooms.

Is it in the different room?

- Confirm order of your turn.
- Refer to p.4 map for your assigned waiting room.

09:15~09:20 Opening ceremony  
09:00~10:30 Inspection  
(Only for seeded contestant of expert class and half sized micromouse)

Placing finalist's Micromouse (for all the contest)

Please place micromouse on designated area before 20 mins.

- Until 09:00, tracer must be placed.
- Until 10:40, classic expert micromouse must be placed.
- Until 13:40, half sized micromouse must be placed.

- Please keep valuables to yourself.

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

Measurement of micromouse and taking picture.

Once it's placed, you cannot touch.

### Finals

- 09:20~11:00 Robotrace final
- 11:00~14:00 Expert class final
- 14:00~16:30 Half size final

Please be in line with your robot closing time to your turn.

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

- Please be in waiting queue 5 contestants before your turn.
- Return number card after your turn.
- Please have lunch in your convenient time because there's no intermission for lunch.

16:40~17:25 Lecture  
17:35~18:30 Awarding ceremony  
Closing session

Please listen to the lecture.

Please get your certificate.

Certificate for your hardwork.

- Please come to awarding ceremony with your belongings. All rooms will be locked during the ceremony.

Cheers for your hard work!

This is the flow of the contest.

Please do your best with all of your power.



# MICROMOUSE

The 34th Micromouse All Japan Contest Finished.

☆Please give a nice name to me!

Micromouse New character©2013

# 会場注意点

## 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下さい。

競技会場内（体育館）での食事は禁止となっています。

競技会場内の電源の利用は禁止となっています。

館内での喫煙は一切禁止となっています。

ごみは、お持ち帰りください。

## 競技参加者へのお願い

競技開始時にいない場合は失格となるのが原則です。  
(出走が重なる場合、運営補助に関わる場合は、ご連絡ください。)

競技終了後、参加賞と引き換えにピブス・ゼッケン(出走番号)を返却してください。  
(複数出走する場合、ゼッケンのみ返却し、最後の競技終了時にピブスを返却。)

各競技終了 15 分後にコースの撤収を開始します。  
コース上での記念撮影は、その間に終わってください。

試走エリア以外でのデバッグ作業は行わないでください。

競技参加者全員に、全競技終了後 30 分程度の後片付け、翌日の競技準備のご協力をお願いします。

### 【控室について】

今年は団体・個人により控室が分かれています。詳細は P.4 をご覧ください。

控室では貴重品等の自己管理をお願いします。

一部の控室 (A101 ~ 103) ではハンダ作業は禁止となっております。

※ハンダ作業が必要な場合は、C401 で行ってください。

一部の控室 (A101 ~ 103) 近辺は土足禁止となっておりますのでご注意ください。

## 周辺の飲食店について

会場の付近には飲食店はありません。(会場内に小規模なレストランあり)

会場の付近で昼食を買える場所は以下の通りです。  
(詳細は受付時の配布資料をご覧ください。)

マミーマート(スーパー) 徒歩 5 分

セブンイレブン(コンビニ) 徒歩 10 分

## マウスパーティについて

今年は会場の都合により開催しません。参加を期待されていた方には、大変申し訳ございません。

## 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实物展示やパネル・カタログを取り揃えたコーナーです。お気軽にお立ち寄りください。

# Site notice

## Notice for arena

Except for during Micromouse Classic Contest Expert Class Final, photograph using flash is prohibited.

Please watch the competition from designated area.

Eating food in the arena is prohibited.

Smoking in arena is prohibited.

It is prohibited to use a power plug in the arena.

Please take back the trash.

## Notice for Competitor

In principle, contestant will be disqualified if he/she is not present at the time.(If the contest time overlaps with other contest or, working as a micromouse supporter, please contact the committee.)

After the contest, please return the bib and number card with exchange of participation prize. (When participating in several contest, just return the number card and return the bib at the last contest)

**Other than trial run area, it is prohibited to debug.**

The course will be cleared 15 minutes after each of the contest.If you want to take the picture, please do so within this time.

For all participant, we ask your corporation to pack up for around 30 minutes at the arena and prepare for next day.

## about waiting room

This year, the waiting room is dispersed. Check in P4.

Please take care of your belongings by yourself.

In certain waiting rooms, the soldering is prohibited.

*If soldering is required, go to C401.*

Be aware, in certain waiting rooms, you need to take your shoes off.

## About the restaurant around the site

Be aware that there are no restaurant around the site.

(There is a small restaurant inside the site)

To buy your lunch, go to the supermarket near to the site.

(Check the leaflet for more information)

*Mami mart(supermarket)                      5min by walk*

*Seven Eleven(convenient store)      10min by walk*

## About Micromouse party

From the restriction from the competition site, there are no Micromouse party this year.

We are very sorry for those who expected the party.

## Display area for Sponsors

The sponsors will display educational robot and leaflets. Please come by.

# 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	所属
RT001	Yesod	長澤 知哉	電気通信大学 ロボメカ工房
RT002	KNCT-RT1	葉山 清輝	熊本高等専門学校
RT003	DFPROT-01	長谷川 拓哉	からくり工房A:MAC
RT004	Simple Dason	小玉 隆志	電気通信大学 ロボメカ工房
RT005	プロジェクトD MARKII	高橋 直樹	東京理科大学 電子空間
RT006	water改	水上 裕貴	福井大学 からくり工房I.sys
RT007	Shell Form0	長谷川 信	アニキと愉快的仲間たち
RT008	エルト	田中 芳明	芝浦工業大学 SRDC
RT009	MR	待井 瞭/石川 紘	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科
RT010	orz	金澤 佳寿美/井上 由貴美	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科
RT011	スクラップ	藤原 征人/戸村 光良/久佛悟	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科
RT012	スキマ・デンチ	中村 邦幸/宮内 菜帆	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科
RT013	S・S・S・マシーン	小泉 翔平/松本 勇吏	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科
RT014	イチゴウ	児玉 将吾	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科
RT015	ブルックリン1号	金子 優耶/斉藤 賢吾	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科
RT016	Mars	Huang, Li-Hung	Southern Taiwan University of Science and Technology (台湾 南臺科技大學)
RT017	Faith 1.0	Ng Zhan Ting	Nanyang Polytechnic (Singapore)
RT018	ひらさめ1号	島村 圭	青山学院大学 MebiAsエンジニアリング
RT019	MAGINAL	Kim Jin Woo, Choi Woo Young	Korea Dankook University MAZE (韓国 檀国大学校)
RT020	John	中條 陽平	電気通信大学 ロボメカ工房
RT021	オリエンタルαSTEPスペシャル	高橋 勉	チームレインボー
RT022	GodArthurRT	黒川 旭	株式会社ルネサスソリューションズ
RT023	武甲III	橋本 達也	埼玉県立秩父農工科学高等学校
RT024	武甲改	鈴木 裕平	埼玉県立秩父農工科学高等学校
RT025	武甲ステップ1	増野 太貴	秩父農工科学高等学校
RT026	Whitetip 3.0	落合 誠治	奈良先端科学技術大学院大学
RT027	たろぼん2013	森田 瞭平	東京都立小石川中等教育学校
RT028	Super_lucky_car	FU, SIN-MAO	Lunghwa University of Science and Technology (台湾 龍華科技大學)
RT029	ZWEIEL	二瓶 陽介	電気通信大学 ロボメカ工房
RT030	貧乏ダッシュ1号	青木 伸司	厚木ロボット研究会
RT031	漆黒のシャチホコ号	寺倉 佑樹	リアル鬼ごっこの生き残り
RT032	ツバメ 136	大鶴 啓介	渋谷教育学園幕張中学校 電気部
RT033	8_MK-2	帆井 武英	渋谷教育学園幕張中学校 電気部
RT034	Lainto.	末野 僚一	渋谷教育学園幕張中学校 電気部
RT035	オム太	大村 拓登	渋谷教育学園幕張中学校 電気部
RT036	R-A2000	浅海 遼大	渋谷教育学園幕張中学校 電気部
RT037	レーザー	井上 篤也	渋谷教育学園幕張中学校 電気部
RT038	瞬	下川 裕介	渋谷教育学園幕張中学校 電気部
RT039	鋳 3号	金田 裕喜	渋谷教育学園幕張中学校 電気部
RT040	クレア	武市 英之	福井大学 からくり工房I.sys
RT041	PONTA EX	栗山 凌一	福井大学 からくり工房I.sys
RT042	スプリントレーサー	西城 駿也	埼玉県立狭山工業高等学校
RT043	ファイヤーバード	平間 隆紘	埼玉県立狭山工業高等学校
RT044	スクーデリア	窪田 恭兵	埼玉県立狭山工業高等学校 電子機械科
RT045	ロボ四駆	鈴木 大志	埼玉県立狭山工業高等学校 電子機械科
RT046	D	久保田 信幸	埼玉県立狭山工業高等学校 電子機械科
RT047	T260G	江口 水樹	青山学院大学 MebiAsエンジニアリング
RT048	METEORA	佐藤 慶明	アニキと愉快的仲間たち
RT049	初心	小澤 等	チームレインボー
RT050	YukCheon	Yuk Keun Ho, Kim Hae Cheon	Korea Dankook University MAZE (韓国 檀国大学校)
RT051	お疲れ様	奈良原 行	芝浦工業大学 SRDC
RT052	さかたかりん	酒井 裕貴/高嶽 知暉/林野 光輝	金沢工業高等専門学校
RT053	高専太郎	山内 太祐	金沢工業高等専門学校
RT054	ライトレーサー	古渡 真莉子	青山学院大学 MebiAsエンジニアリング
RT055	IR-vier	今田 光	電気通信大学ロボメカ工房
RT056	ろぼすけ	日下部 裕真	青山学院大学 MebiAsエンジニアリング
RT057	Village stone	村石 亘	銀座商店街
RT058	Luigi	園部 雄万	電気通信大学 ロボメカ工房
RT059	天秤16	畠山 和昭	銀座商店街
RT060	単位取得マシーン	上澤 卓也	東京理科大学 電子空間
RT061	松	松井 郁哉	芝浦工業大学 SRDC
RT062	KEN-T01	前田 賢太郎	電気通信大学 ロボメカ工房
RT063	MOU三郎	小川 靖夫	エフテック



出走順	ロボット名	操作者	所属
RT064	Mach	Syuan-sheng Lin	Lunghwa University of Science and Technology (台湾 龍華科技大學)
RT065	正面衝突	雨宮 俊貴	芝浦工業大学 SRDC
RT066	MIRACLE	NA MIN YEOP	Korea Dankook University MAZE (韓国 檀国大学校)
RT067	OmnimO	竹森 達也	京都大学 機械研究会
RT068	カメゾウ	志村 皇洋	芝浦工業大学 安藤研
RT069	Coral	中島 瑞	電気通信大学 ロボメカ工房
RT070	Thunder trace	KWEK HONG ANG, GARRY	Institute of Technical Education, Singapore
RT071	Yesterday	岡本 浩暉	芝浦工業大学 SRDC
RT072	はやぶさ	岩尾 英一	埼玉県立新座総合技術高校 電子機械部
RT073	タートルバグ	七島 聖	埼玉県立新座総合技術高校 課題研究チーム
RT074	しょーちゃん.Style	鳥成 祥	埼玉県立新座総合技術高校 課題研究チーム
RT075	コモノ@二世	前田 佑樹	埼玉県立新座総合技術高校 課題研究チーム
RT076	Superior@Mk-II	田中 大輝	埼玉県立新座総合技術高校 課題研究チーム
RT077	Salt69	塩味 裕二	埼玉県立新座総合技術高校 課題研究チーム
RT078	Riff=Raff	市川 雄大	埼玉県立新座総合技術高校 課題研究チーム
RT079	kz-9900	永峯 一輝	埼玉県立新座総合技術高校 課題研究チーム
RT080	リフレクト	杉井 洸太	埼玉県立新座総合技術高校 課題研究チーム
RT081	スキヤパーズ	猪狩 雄生	埼玉県立新座総合技術高校 課題研究チーム
RT082	yoshi	田南 吉章	埼玉県立新座総合技術高校 電子機械部
RT083	WINGZERO	五十嵐 太一	埼玉県立新座総合技術高校 電子機械部
RT084	blue-eyed_RT	湯口 彰重/佐藤 陽太	電気通信大学 ロボメカ工房
RT085	MUSTer	Lin Bo-Yu	Department and Institute of Electronic Engineering (台湾 國立臺灣大學)
RT086	Defiant_mk2	千田 健斗/小玉 隆志	電気通信大学 ロボメカ工房
RT087	12月24日	BaeYoungSoo, KimJungHwan, leejaeseong	Korea Dankook University MAZE (韓国 檀国大学校)
RT088	Jehu	David Otten	Massachusetts Institute of Technology (USA)
RT089	1G1D	Benjamin ong zhe hao	Institute of Technical Education, Singapore
RT090	アスファル	河原聡志	芝浦工業大学 SRDC
RT091	Pi Li Zhan Shen	Chen Xue Wei	Ngee Ann Polytechnic, Singapore
RT092	SimpleTracerAdv	佐倉 俊祐	ねずみの会(Mice OB会)
RT093	セムンセー	三宅 晨	電気通信大学 ロボメカ工房
RT094	第4号機	遠山 雄	青山学院大学 MebiAsエンジニアリング
RT095	黄金鱒4	大橋 辰也	チームレインボー
RT096	Maple	赤尾 健太	福井大学 からくり工房I.sys
RT097	Aumento	渡邊 和哉	芝浦工業大学 SRDC
RT098	SORA	落合 佑哉	
RT099	スカイレイカー2型	伊藤 ひさし	
RT100	SkuIl3.1	WU, YU-CHENG	Lunghwa University of Science and Technology (台湾 龍華科技大學)
RT101	iris	松井 雄太郎	芝浦工業大学 SRDC
RT102	疾風号2	山本 翔太	新潟コンピュータ専門学校
RT103	キサラギ2	三浦 充博	新潟コンピュータ専門学校
RT104	Sun Work V1	谷内田 茂成	新潟コンピュータ専門学校
RT105	Verdi RT4	平井 秀一	アニキと愉快的仲間たち
RT106	Excel:RT-1	Khiew Tzong Yong	Institute of Technical Education, Singapore
RT107	あきつ丸	上原 貴宏	青山学院大学 MebiAsエンジニアリング
RT108	2号	土田 利樹	芝浦工業大学 マイコンゼミ
RT109	あど	善波 務	芝浦工業大学 SRDC
RT110	おこじょ	浅野 俊昭	千葉県立清水高等学校 機械科
RT111	R27	渡部 力斗	千葉県立清水高等学校 模型部
RT112	サクラ二号	荒井 武将	千葉県立清水高等学校 模型部
RT113	PANZER	東 恭平	千葉県立清水高等学校 模型部
RT114	Diligent	Meng Weilin	Institute of Technical Education, Singapore
RT115	GX	鈴木 貴宏	芝浦工業大学 マイコンゼミ
RT116	Dolly'12R	大貫 篤	神奈川県立生田高校 パソコン研究部
RT117	銀雲雀	山口 辰久	
RT118	第3はくたか	大坂 亮裕	渋谷教育学園幕張高等学校 物理部
RT119	ポップシーブ	志村 崇	東京農工大学 ロボット研究会R.U.R
RT120	烈華 肆	市野塚 朝	電気通信大学 ロボメカ工房
RT121	エンデバー-2013	高橋 勝	長岡工業高校ロボット部OB
RT122	FRAGILE013RT	河野 純也	日産自動車株式会社
RT123	錦参式TR改	寺崎 清	アニキと愉快的仲間たち
RT124	yo-zef	野村 慎之介	福井大学 からくり工房I.sys
RT125	ExecuTer	猪野 貴之	からくり工房A:Mac
RT126	Cartis03	平井 雅尊	アニキと愉快的仲間たち

# 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

※フレッシュマンクラス予選は4つの迷路で同時進行のため、他の競技の4倍で進行します。早めの競技準備をお願いします。

出走順	ロボット名	操作者	所属
MF001	メガマグカルゴ	豊口 将之	東京理科大学 Mice
MF002	エリプス	渡邊 優介	東京理科大学 Mice
MF003	LASIK	黒木 耀	東京工芸大学 からくり工房
MF004	ルインズスター	依田 克雄	東京理科大学 Mice
MF005	マムルン	高橋 すみか	電気通信大学 ロボメカ工房
MF006	Flourit	佐々木 慧	電気通信大学 ロボメカ工房
MF007	雷	高田 晃平	東京電機大学理工学部 学術文化部会ロボット研究会
MF008	Hedgehog	尾崎 太斎	早稲田大学 マイクロマウスクラブ
MF009	whim	鈴木 貴宏	芝浦工業大学 マイコンゼミ
MF010	カフトガニ野郎	田所 祐一	東京工業大学 ロボット技術研究会
MF011	特定防火対象物	栗原 周吾	日本電子専門学校
MF012	シンシャカパヒ	渡村 遥	東京農工大学 ロボット研究会RUR
MF013	4angle	林 孝司	東京理科大学 Mice
MF014	Blacktip	落合 誠治	奈良先端科学技術大学院大学
MF015	premier	大塚 政幸	電気通信大学 ロボメカ工房
MF016	流星号	木村 充伯	静岡理工科大学 M.C.F.
MF017	ZWEI改	椿 洋輝	慶應義塾大学 ロボット技術研究会
MF018	とっかんまうす	大下 雅昭	電気通信大学 ロボメカ工房
MF019	ティラノサウルス	園部 雄万	電気通信大学 ロボメカ工房
MF020	ヴィヴァーチェ	武川 拓夢	日本電子専門学校
MF021	エンシャント	下川 恭平	埼玉県立新座総合技術高校
MF022	フワッティ	野原 孝太	埼玉県立新座総合技術高校
MF023	プロジェクト-F-	吉川 尚希	埼玉県立新座総合技術高校
MF024	ギュウドン	土屋 洸弥	埼玉県立新座総合技術高校
MF025	スコッテ	牧野 聡太	埼玉県立新座総合技術高校
MF026	みかべい	木村 政明	埼玉県立新座総合技術高校
MF027	アルフレッド	林 圭祐	青山学院大学 MebiAsエンジニアリング
MF028	ふうのすけ	内山 美紀	ロボcat
MF029	みち	田中 雪乃	東京農工大学 ロボット研究会R.U.R
MF030	とろろ2号	酒井 大輝	渋谷教育学園幕張中学校 電気部
MF031	しろぼし	佐藤 弘之	渋谷教育学園幕張中学校 電気部
MF032	くりーむ	大西 史弥	渋谷教育学園幕張中学校 電気部
MF033	4209☆green	上田 大智	渋谷教育学園幕張中学校 電気部
MF034	はくたか	重田 悠希／宮本 春輝／吉田 智裕	渋谷教育学園幕張中学校 電気部
MF035	らった☆FLASH	コンドカル ウツシヨ	渋谷教育学園幕張中学校 電気部
MF036	ジルコニウム(Zr)	李林 嘉元	渋谷教育学園幕張中学校 電気部
MF037	でっというMk-3	花岡 由宗	長野県工科短期大学校 情報技術科
MF038	egg plankton	那須 翔太	東京農工大学 ロボット研究会R.U.R
MF039	ベスモ	大川 慶造	芝浦工業大学 マイコンゼミ
MF040	よつば	田代 和樹	芝浦工業大学 マイコンゼミ
MF041	i^2	市野塚 朝	電気通信大学 ロボメカ工房
MF042	篝	仲村 志音	大阪教育大学
MF043	GENIE	松崎 友香	株式会社アールティ
MF044	よっしーtype2	吉池 悠太	長野県工科短期大学校 情報技術科
MF045	ポリテクマウス	西井 涉	中国職業能力開発大学校
MF046	ケサランパサラン	佐藤 一成	日本電子専門学校
MF047	山葵2	松井 将吾	福井大学 からくり工房I.Sys
MF048	三度目の正直	木下 卓哉	東京農工大学 ロボット研究会R.U.R
MF049	KURA-MOUSE	倉田 勝也	山梨県立産業技術短期大学校 電子技術科
MF050	十三不塔	北原 雅	日本電子専門学校
MF051	LUCY	坂田 和駿	法政大学 電気研究会
MF052	Esom orcim	長澤 史記	青山学院大学 MebiAsエンジニアリング
MF053	鉄鼠	小林 健人	早稲田大学 マイクロマウスクラブ
MF054	日向鼠	日向 直樹	東京工芸大学 からくり工房
MF055	three-line	山上 諒太	早稲田大学 マイクロマウスクラブ
MF056	SKD-01	津川 元吾	芝浦工業大学 マイコンゼミ
MF057	TAZAKI	長谷川 匠	芝浦工業大学 SRDC

出走順	ロボット名	操作者	所属
MF058	騒河童	佐藤 陽太	電気通信大学 ロボメカ工房
MF059	ISOGO-RT+	尾花 健司	神奈川県立磯子工業高校
MF060	UW1	伊藤 大智	東京海洋大学 ロボット研究会
MF061	くるマウス	松原 孝将	早稲田大学 マイクロマウスクラブ
MF062	EIN改	真崎 悠	慶應義塾大学 ロボット技術研究会
MF063	飛車	山口 辰久	
MF064	pateRatte	長谷川 健人	早稲田大学 マイクロマウスクラブ
MF065	シュベルトクロイツ	内田 孝典	日本電子専門学校
MF066	interlink	谷津 亮太	芝浦工業大学 マイコンゼミ
MF067	Cosmos	宮下 恵	東京農工大学 ロボット研究会R.U.R
MF068	風太	白川 博之	法政大学 電気研究会
MF069	ろくぶて	三田 淳史	芝浦工業大学 安藤研
MF070	ガルフストリーム	保福 優樹	東京理科大学 Mice
MF071	みよちゃんいちごう	三浦 祐太	東京農工大学ロボット研究外R.U.R
MF072	Doppo	小林 幸司	芝浦工業大学 マイコンゼミ
MF073	モーターチビ	丹治 祐太郎	東京農工大学 ロボット研究会
MF074	パシフィック PX-0	村上 恭将	芝浦工業大学 マイコンゼミ
MF075	MiG	鈴木 孝	芝浦工業大学 SRDC
MF076	K-マウス	川端 将吾	京都コンピュータ学院洛北校
MF077	HAL試作機改	松尾 遥	法政大学 電気研究会
MF078	OPENER	長野 恵典	電気通信大学 ロボメカ工房
MF079	Libra・Genubi	望月 優加理	電気通信大学 ロボメカ工房
MF080	Brot/01	田村 健太	電気通信大学 ロボメカ工房
MF081	木ねずみ	池田 盛陽	電気通信大学 ロボメカ工房
MF082	美少年	松島 良樹	日本電子専門学校
MF083	やまきち	矢巻 凌	山梨県立産業技術短期大学校 電子技術科
MF084	はじめて鼠	谷沢 蒼太郎	日本大学工学部 機械工学科
MF085	1号	土田 利樹	芝浦工業大学 マイコンゼミ
MF086	AERIAL	砂田 桂太郎	山梨県立産業技術短期大学校
MF087	エクレール	前田 尚俊	早稲田大学 マイクロマウスクラブ
MF088	ノミス	西川 智裕	東京農工大学 ロボット研究会R.U.R
MF089	メロン	伊藤 義宏	福井大学 からくり工房I.sys
MF090	ti01	池田 俊樹	
MF091	みどろ	松尾 美咲	東京農工大学 ロボット研究会R.U.R
MF092	轟地	森 康登	立命館大学 ロボット技術研究会
MF093	IG-88	向井 裕紀	芝浦工業大学 マイコンゼミ
MF094	MSE-4	森 真沙人	東京理科大学 Mice
MF095	M.B.M	武田 真幸	芝浦工業大学 マイコンゼミ
MF096	アルテミス2号	内藤 理菜	福井大学 からくり工房I.sys
MF097	FRAGILE013MM	河野 純也	日産自動車株式会社
MF098	タクマウス	新原 拓真	東京農工大学 ロボット研究会R.U.R
MF099	烈風	加藤 大和	日本電子専門学校
MF100	T331	北村正樹	東京農工大学 ロボット研究会R.U.R
MF101	那珂ちゃん	中谷 勇太	東京工業大学 ロボット技術研究会
MF102	電	坂東 光樹	芝浦工業大学 マイコンゼミ
MF103	8810-1	柳川 勇人	早稲田大学 マイクロマウスクラブ
MF104	ねぎとろ	杉山 直弥	日本電子専門学校
MF105	Basic-Runner	尾鷲 真士	電気通信大学 ロボメカ工房
MF106	Bross.	櫻井 裕記	大阪教育大学
MF107	@	保 皓大	東京農工大学 ロボット研究会R.U.R
MF108	Turm	田崎 淳	芝浦工業大学 SRDC
MF109	MM-1	黒田 洋介	芝浦工業大学 マイコンゼミ
MF110	Ariadne	篠田 圭介	早稲田大学 マイクロマウスクラブ
MF111	novice	岸田 貴光	電気通信大学 ロボメカ工房
MF112	のび太	新井 英昭	日本電子専門学校
MF113	カニカマ	小泉 太嘉志	東京理科大学 Mice
MF114	hacofugu	大嶽 結衣	東京理科大学 Mice
MF115	satoMouse2013	佐藤 一成	芝浦工業大学 SRDC

# 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	所属
MEA01	LiPoびたん	茂呂 彰	電気通信大学 ロボメカ工房
MEA02	XA-KIT	野々下 博昭	からくり工房A:Mac
MEA03	はらしまうす・まっちゃん・濃い味	原嶋 広和	芝浦工業大学 SRDC
MEA04	W2000SP1	小堀 周平	電通大ロボメカ工房OB(プレ)
MEA05	ねこすけ	重田 晃佑	東京理科大学 Mice
MEA06	KARAKURI DC 1st	松下 健嗣	東京工芸大学 からくり工房
MEA07	風籟MM	新保 佑京	東京工芸大学 からくり工房
MEA08	ミツキラビット	久住 隆司	ロボット・ファン.net
MEA09	MF2013	森永 英一郎	チームめた
MEA10	職業安定所代理店はじめました。	村石 亘	銀座商店街
MEA11	MazeSeacher	武内 郁也	名古屋工学院専門学校
MEA12	Excel-8m	Khiew Tzong Yong	Institute of Technical Education, Singapore
MEA13	DECIMUS 4B	Peter Harrison	(United Kingdom)
MEA14	bw7clone	Lee Se-jeong	The Attached Middle School To Konkuk Univ. (韓国 建国大学校附属中)
MEA15	Thunder	KWEK HONG ANG, GARRY	Institute of Technical Education, Singapore
MEA16	rubato	高木 崇光	早稲田大学マイクロマウスクラブ
MEA17	F4	YANG, TSUNG-WEI	Southern Taiwan University of Science and Technology (台湾 南臺科技大學)
MEA18	ぷーちゃん号2013	鱒淵 祥司	アニキと愉快的な仲間たち
MEA19	ポルト	浅井 健太郎	名古屋工学院専門学校
MEA20	Zeetah VI	Pierre Hollis / Harjit Singh	Team Zeetah (USA)
MEA21	Shylpeed	古川 大貴	東京理科大学 Mice
MEA22	DAXION	渡部 聡	電通大ロボメカ工房OB(プレ)
MEA23	BRAVE	内田 雄太郎	
MEA24	Enif	Bae Young Soo	Korea Dankook University MAZE (韓国 檀国大学校)
MEA25	TYU三郎・改	小川 靖夫	エフテック
MEA26	Zeus	Huang, Li-Hung	Southern Taiwan University of Science and Technology (台湾 南臺科技大學)
MEA27	LinSpeed.TB	Liu, Xue-Lin	Southern Taiwan University of Science and Technology (台湾 南臺科技大學)
MEA28	Orcinus	馬場 悠輔	メカトロニクス研究倶楽部
MEA29	ε xpander	長谷川 信	アニキと愉快的な仲間たち
MEA30	nsd8X	西田 和嗣	からくり工房A:Mac
MEA31	からくりユニバーサル	鈴木 秀和	東京工芸大学 からくり工房
MEA32	青ヤマネ	山口 亨一	YOT(ヤンキー・オスカー・タンゴ)
MEA33	chip-Omni03	松村 周平	電気通信大学 ロボメカ工房
MEA34	Big forest	大森 浩二郎	東京工芸大学 からくり工房
MEA35	ホワイトレーサー	古川 博史	からくり工房A:Mac
MEA36	トライ君	内田 尚登	東京工芸大学 からくり工房
MEA37	presto	滝澤 優	電気通信大学 ロボメカ工房
MEA38	YA-2 Rebuild	荒井 優輝	からくり工房A:Mac

# 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	所属
MEB01	dericut	保坂 健人	電気通信大学 ロボメカ工房
MEB02	HMM	林 秀紀	芝浦工業大学 SRDC
MEB03	ツルマイン2	照井 憲	東京理科大学 Mice
MEB04	クロンV3	高橋 佑徳	電気通信大学 ロボメカ工房
MEB05	PG-Rayca	飯田 一輝	からくり工房A:Mac
MEB06	飛魚	村上 青児	
MEB07	BlueMouse	岩本 諒	京都コンピュータ学院洛北校 CINC
MEB08	ばくまうす2	小笠原 麦	東京農工大学 ロボット研究会R.U.R
MEB09	KRAFTWERK	川上 靖次	株式会社アールティ
MEB10	オレドロイドマウスDG	秦 直哉	アニキと愉快的な仲間たち
MEB11	Diu-Gow	CAI, XIN-HAN / WU, YU-CHENG	Lunghwa University of Science and Technology (台湾 龍華科技大學)
MEB12	GD-1	Benjamin ong zhe hao	Institute of Technical Education, Singapore
MEB13	mm-7a	山下 伸逸	
MEB14	MITEE 13	David Otten	Massachusetts Institute of Technology (USA)
MEB15	Saikoro	高橋 有礼	早稲田大学 マイクロマウスクラブ
MEB16	La Fiesta	田村 淳太郎	東京理科大学 Mice
MEB17	がんばれマブチくん	高橋 英宏	ゼロソフト
MEB18	ヌクヌクDASH LilyRX	青木 政武	山中湖ロボットクラブ
MEB19	雪風5.1	中島 史敬	
MEB20	探索なめこ 2	内藤 久敏	名古屋工学院専門学校
MEB21	mokuzo-	中瀬 優	東京理科大学 Mice
MEB22	でいどりーむ2.1	徳田 真之佑	法政大学 電気研究会
MEB23	サンシャイン	大機 慎太郎	法政大学 電気研究会
MEB24	Hibiki2013	佐々木 崇之	
MEB25	INNO-ST	Sungjin Park	(韓国)
MEB26	Dao-Hu	Tsung-Chun, Ho / Sin-Mao, Fu	Lunghwa University of Science and Technology (台湾 龍華科技大學)
MEB27	ビスカーチャ	大久保 祐人	電通大ロボメカ工房OB(プレ)
MEB28	食神王ガオガオファー	高橋 和宏	アニキと愉快的な仲間たち
MEB29	bw7st	TJ Sang	(韓国)
MEB30	type1go	Byoung min, Yun	(韓国)
MEB31	Root	青木 郁弥	東京工芸大学 からくり工房
MEB32	小百籌	須田 龍太郎	からくり工房A:Mac
MEB33	MUHIβ	壁村 俊輝	芝浦工業大学 SRDC
MEB34	きんたろうあめ	清水 祐亮	福井大学 からくり工房I.Sys

# 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

競技会	ロボット名	操作者	所属
関西	紫電改	宇都宮 正和	
金沢	Rayca改	飯田 一輝	からくり工房A:Mac
東日本	こじまうす7CL	小島 宏一	
東日本	Amber03	中島 瑞	電気通信大学 ロボメカ工房
東北	さくらねずみ5	佐倉 俊祐	ねずみの会 (Mice OB会)
北陸信越	nsd6 リペア	西田 和嗣	からくり工房A:Mac
九州	KNCT-MM2DC	葉山 清輝	熊本高等専門学校
中部	Tetra	加藤 雄資	
中部	ぷーちゃん号2011+1	鱒淵 祥司	アニキと愉快的な仲間たち
学生	Cyan	平松 直人	東京理科大学 Mice
学生	ハセシュマウス ver.2.0	長谷川 峻	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	所属
HM01	ちょろり	佐藤 雄也	リアル鬼ごっこの生き残り
HM02	Assam	佐藤 晶則	リアル鬼ごっこの生き残り
HM03	ちえるにー	福井 善朗	立命館大学
HM04	こじまうす9	小島 宏一	
HM05	ちょろまつver1.3	川嶋 貴史	東京理科大学 電気工学研究会
HM06	カフトガニス	伊藤 昌平	株式会社エスキューブ
HM07	からくりトレース改	高柳 智	福井大学 からくり工房I.Sys
HM08	TRUELOVE	青木 郁弥	東京工芸大学 からくり工房
HM09	しみ太郎	清水 孝成	東京工芸大学 からくり工房
HM10	Passion	Lai Feng	Nanyang Polytechnic (Singapore)
HM11	bwh	TJ Sang	(韓国)
HM12	Thunder:micro	KWEK HONG ANG, GARRY	Institute of Technical Education, Singapore
HM13	K-Labo Basic F	松下 健嗣	東京工芸大学 からくり工房
HM14	半錦参式	寺崎 清	アニキと愉快的な仲間たち
HM15	GD pico	Benjamin ong zhe hao	Institute of Technical Education, Singapore
HM16	MiniLin.TB	Liu, Xue-Lin	Southern Taiwan University of Science and Technology (台湾 南臺科技大學)
HM17	パシフィスタ PX-0	村上 恭将	芝浦工業大学 マイコンゼミ
HM18	i^3	市野塚 朝	電気通信大学 ロボメカ工房
HM19	F4-mini	YANG, TSUNG-WEI	Southern Taiwan University of Science and Technology (台湾 南臺科技大學)
HM20	chip-mini	松村 周平	電気通信大学 ロボメカ工房
HM21	MazeSeachermini	武内 郁也	名古屋工学院専門学校
HM22	Jade02	中島 瑞	電気通信大学 ロボメカ工房
HM23	Excel:mini-3	Khiew Tzong Yong	Institute of Technical Education, Singapore
HM24	烈風	加藤 大和	日本電子専門学校
HM25	エリザベス1/2	中野 翔吾	東京工芸大学 からくり工房
HM26	MxP_Ver0.2	木村 駿介	東京理科大学 中村研究室
HM27	リア充2012	外川 貴規	Team NEO☆NEETS
HM28	Rush	Rayhan Raj Kumar	Nanyang Polytechnic (Singapore)
HM29	ロング13号機	小峰 直樹	
HM30	Best Rat	Guo Jin / Yin Hsiang Ting	Nanyang Polytechnic (Singapore)
HM31	Hope	Tan Xuan Yi	Nanyang Polytechnic (Singapore)
HM32	鱒淵さんちのBeeClone	鱒淵 祥司	アニキと愉快的な仲間たち
HM33	Half 5m1th	中山 諒也	東京工芸大学 からくり工房
HM34	mothimouse	坂本 一浩	東京工芸大学 からくり工房
HM35	からくりユニバーサル1/2	鈴木 秀和	東京工芸大学 からくり工房
HM36	小天旋2verMTL	平井 雅尊	アニキと愉快的な仲間たち
HM37	Extra ICE	飯田 一輝	からくり工房A:Mac

# マイクロマウス (ハーフサイズ) 競技 シードマウス

競技会	ロボット名	操作者	所属
関西	こじまうす7	小島 宏一	
東日本	紫電RX改	宇都宮 正和	
東北	シリウス	中瀬 優	東京理科大学 Mice
北陸信越	東北マウス 爽	菅原 昌弥	
九州	spangle	徳永 弦久	
中部	Maneuver	加藤 雄資	
学生	Vector	松井 祐樹	京都大学 機械研究会

# 競技規定集 Contest rule book

公益財団法人ニューテクノロジー振興財団マイクロマウス委員会

## マイクロマウス（ハーフサイズ）競技規定

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

### 1. マイクロマウスに関する規定

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

### 2. 迷路に関する規定

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

### 3. 競技に関する規定

- 3-1.** マイクロマウスが始点から終点への走行に要した最短の時間をそのマイクロマウスの迷路通過時間記録とする。マイクロマウス競技においては迷路通過時間記録および最短時間達成までの過程ならびにその間の自律性を評価する。
- 3-2.** 操作者は迷路が公開された後で迷路に関する情報をマイクロマウスに入力してはならない。また競技中にスイッチ操作等で、迷路に関する情報を修正、あるいは部分的に消去することはできない。
- 3-3.** 迷路の走行は、毎回始点より開始し、始点に戻った時点あるいは2秒以上停止、もしくはマイクロマウスの走行中止が認められた時点で終了する。
- 3-4.** マイクロマウスが始点に戻り、自動的に再スタートする場合、始点において2秒以上停止しなければならない。
- 3-5.** 操作者は、競技委員長の指示または走行中止の許可がない限り走行中のマイクロマウスに触れてはならない。競技委員長は、あ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ち時間は最大15分間として競技会ごとに定める。この間原則的に5回までの走行をすることができる。
- 3-7.** マイクロマウスの床面より2.5cm以内の部分全てが終点領域に入ったとき、そのマイクロマウスは迷路を通過したと認められる。ただし、迷路の通過時間の測定は、始点のセンサがマイクロマウスを

センスしてから、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1mm程度の間隙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0.5cmの高さにある（図1参照）。  
位置  
・始点のセンサ 始点の区画と次の区画との境  
・終点のセンサ 終点の入口部分（図2参照）
9. 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。

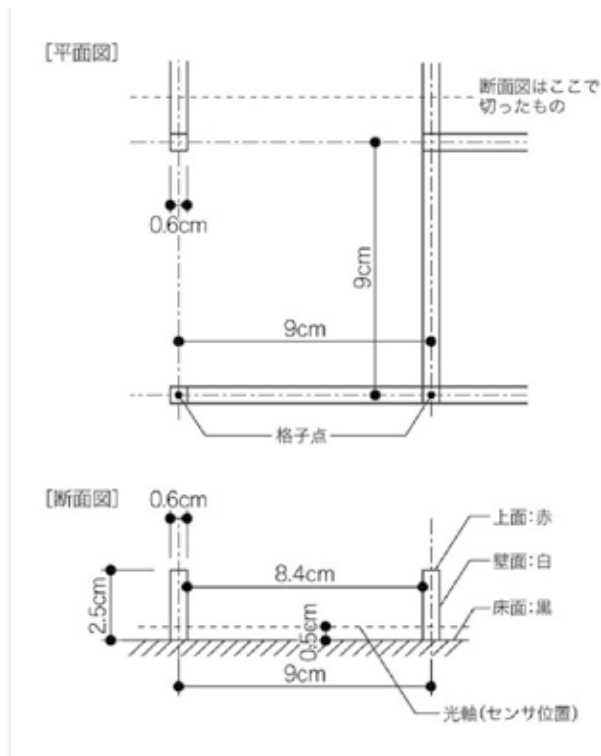


図 1  
迷路の構造

## マイクロマウス (ハーフサイズ) 競技

### 1. 事前の情報アナウンスについて

迷路全体の大きさ、終点領域入口の座標および持ち時間については、原則開催日の2ヶ月前に発表します。

### 2. マイクロマウスの操作について

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

### 3. 参加登録台数制限について

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

ただし、シード権を持つ参加者は、そのマイクロマウスとは別にもう一台のみ、予選に参加登録出来るものとし、そのマイクロマウスが予選を通過した場合は、予選終了後に本人がどちらのマイクロマウスで決勝を走行するか選択することが出来ることとします。

### 4. 予選について

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

### 5. 競技中のバッテリー交換

予選、決勝を通じて競技中のバッテリー交換が一切禁止されます。

### 6. 競技会場の照明環境とフラッシュ撮影等について

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

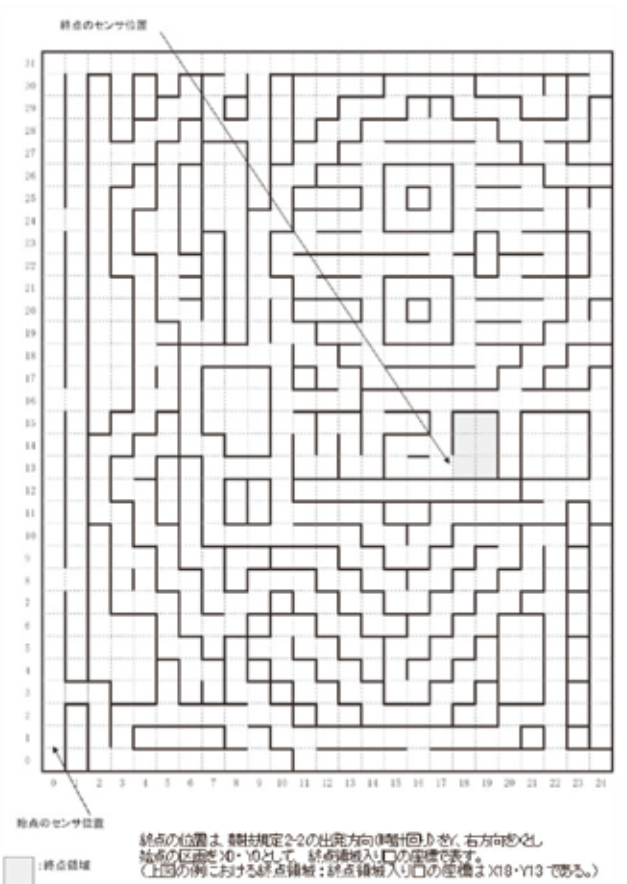


図 2  
センサ位置と終点領域入口の座標

## 全日本大会の運営に関する注意事項

### (1) 照明環境について

上記の精神に則り、競技会が開催される通常の照明環境で実施します。

### (2) フラッシュ撮影等について

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

### 7. 決勝中の預り制度

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

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

本年度の各地区大会・学生大会等において、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5台以上の場合、この大会から推薦される1台を全日本大会決勝にシードします。また、総出走台数が15台を超える場合、更に1台追加し合計2台とし、以降出走台数が15台増加する毎に1台を追加するものとします。



## マイクロマウス ( ハーフサイズ ) 競技 全日本大会に関する評価基準と表彰内容

表彰者	評価基準
優勝～6位	最短走行時間の短さを評価
自律賞	1回目のスタート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内、最短走行時間を記録したマウスに対する評価。全走行を完了したマウスがない場合は、最初にタッチした時までの最短完走時間を記録したマウスを評価する。
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
つくば科学万博記念財団賞	高校生以下の若手により特に独自で製作されたマウス、最短時間等を評価
特別賞	以上の評価以外の特に優れたマウス

※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 全日本大会表彰内容

優勝	賞状、副賞、研究奨励金 20 万円
2 位	賞状、副賞、研究奨励金 10 万円
3 位	賞状、副賞、研究奨励金 5 万円
4 位	賞状、副賞、研究奨励金 3 万円
5 位	賞状、副賞、研究奨励金 2 万円
6 位	賞状、副賞、研究奨励金 1 万円
自律賞	賞状、副賞、研究奨励金 5 万円
ニューテクノロジー賞	賞状、副賞
つくば科学万博記念財団賞	賞状、研究奨励金として図書券 2 万円
特別賞	賞状、副賞

※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規定

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

## 1. マイクロマウスに関する規定

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

## 2. 迷路に関する規定

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

## 3. 競技に関する規定

- 3-1.** マイクロマウスが始点から終点への走行に要した最短の時間をそのマイクロマウスの迷路通過時間記録とする。マイクロマウス競技においては迷路通過時間記録および最短時間達成までの過程ならびにその間の自律性を評価する。
- 3-2.** 操作者は迷路が公開された後で迷路に関する情報をマイクロマウスに入力してはならない。また競技中にスイッチ操作等で、迷路に関する情報を修正、あるいは部分的に消去することはできない。
- 3-3.** 迷路の走行は、毎回始点より開始し、始点に戻った時点あるいは 2 秒以上停止、もしくはマイクロマウスの走行中止が認められた時点で終了する。
- 3-4.** マイクロマウスが始点に戻り、自動的に再スタートする場合、始点において 2 秒以上停止しなければならない。
- 3-5.** 操作者は、競技委員長の指示または走行中止の許可がない限り走行中のマイクロマウスに触れてはならない。競技委員長は、あ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 分間の持ち時間を有し、この間 5 回までの走行をすることができる。ただし、特に必要と認められた競技会については、持ち時間を 7 分、走行回数を 5 回、また持ち時間を 5 分、走行回数を 5 回とすることがある。
- 3-7.** マイクロマウスの床面より 5 cm以内の部分全てが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程度の隙間あるいは段差が生じることがある。また、色ムラ、変色、汚れなどがある場合がある。
- 8.** 始点・終点のセンサについて  
種類：透過型赤外線センサ  
光軸は水平であり、床面より 1 cmの高さにある(図 1 参照)。  
位置  
・始点のセンサ 始点の区画と次の区画との境  
・終点のセンサ 終点の入口部分(図 2 参照)
- 9.** 迷路の終点となる 4 区画内には壁や柱は存在しない。

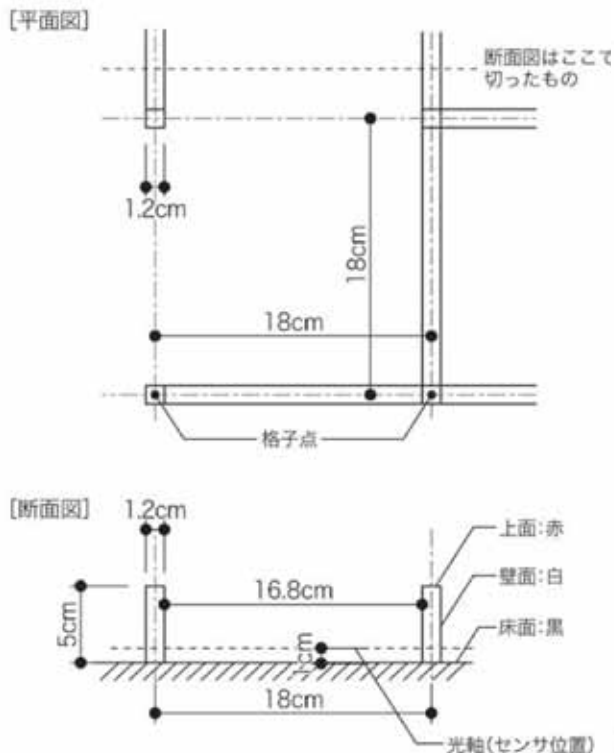


図 1  
迷路の構造

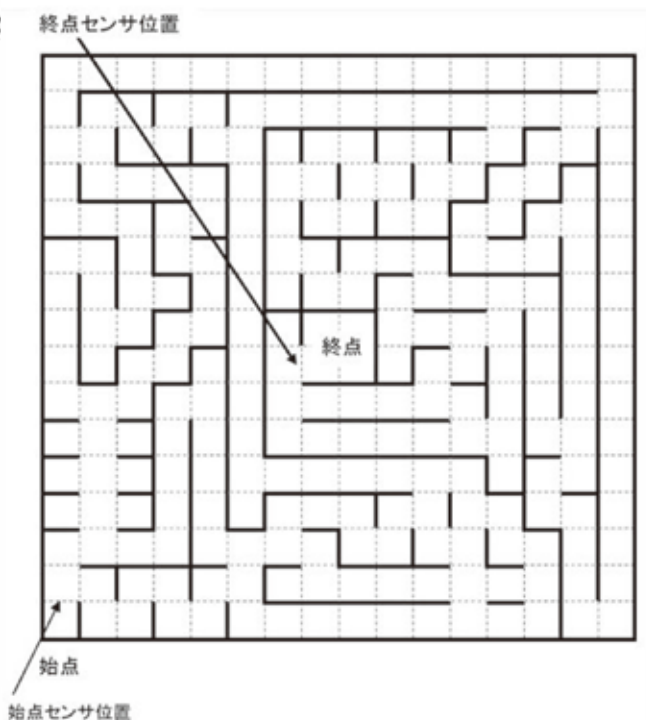


図 2 センサ位置と終点領域入口の座標

## マイクロマウスクラシック競技 全日本大会の運営に関する注意事項

### 1. マイクロマウスの操作について

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

### 2. クラス分けについて

#### (1) マイクロマウスクラシック競技フレッシュマンクラス

新人あるいは入門間もない人のためのマイクロマウス競技。新人あるいは初心者と自分自身で判断する人は、日本国内在住者に限り(2013.5.1追加)誰でも参加できます。ただし今までに全日本大会ならびに海外での同等の大会で、ゴールに到達したことのある人、あるいはゴールに到達したことのあるマイクロマウスは除きます。また、競技時に審査員長にエキスパートクラスが適当と判断されたマイクロマウスは入賞から除外されます。

(マイクロマウスクラシック競技フレッシュマンクラスの2014年度以降の開催については現在継続開催をする方向で検討中であり、決定次第ホームページ等で案内を致します。)

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

#### (2) マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス

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

### 3. 参加登録台数制限について

マイクロマウスクラシック競技は、何れのクラスも同一製作者による参加登録可能台数は1台のみとします。ただし、シード権を持つ参加者は、そのマイクロマウスとは別にもう一台のみ、予選に参加登録出来るものとし、そのマイクロマウスが予選を通過した場合は、予選終了後に本人がどちらのマイクロマウスで決勝を走行するか、選択することが出来ることとします。

### 4. 予選について

何れのクラスも、決勝への参加は、同一グループによって製作された技術的に類似性の高いマイクロマウスは1台限りとし、かつ一人のオペレーター(製作者がオペレートするのが原則)は一台のマイクロマウスしか操作できないこととします。エキスパートクラスならびにフレッシュマンクラスの予選は、出走台数によって、各々迷路複数面で行うことがあります。

#### (1) フレッシュマンクラス

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

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

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

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

#### (2) エキスパートクラス

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

### 5. 決勝中の預り制度

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

### 6. バッテリー交換について

フレッシュマンクラスでは、競技中、同一仕様のバッテリーに限り交換することが許されます。エキスパートクラスでは、予選、決勝を通じて、競技中のバッテリー交換は一切禁止されます。

### 7. 持ち時間及び走行回数について

エキスパートクラス予選は、持ち時間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。

### 8. 競技会場の照明環境とフラッシュ撮影等について

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

#### (1) 照明環境について

上記の精神に則り、競技会が開催される通常の照明環境で実施します。

#### (2) フラッシュ撮影等について

マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス決勝につきましても、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い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。

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

本年度の各地区大会・学生大会等において、マイクロマウスクラシック競技が開催され、出走台数が10台以上の場合、この大会から推薦される1台を全日本大会決勝にシードします。

また、総出走台数が25台を超える場合、さらにもう一台を追加して合計2台とし、以降出走台数が25台増加する毎に1台を追加するものとします。

※2013年度より変更

↑リンク先

[http://www.ntf.or.jp/mouse/micromouse2013/local\\_meeting.html](http://www.ntf.or.jp/mouse/micromouse2013/local_meeting.html)

## マイクロマウスクラシック競技 全日本大会に関する評価基準と表彰内容

表彰者	評価基準
優勝～6位	最短走行時間の短さを評価
自律賞	1回目のスタート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内、最短走行時間を記録したマウスに対する評価。全走行を完了したマウスがない場合は、最初にタッチした時までの最短完走時間を記録したマウスを評価する。
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
つくば科学万博記念財団賞	高校生以下の若手により特に独自で製作されたマウス、最短時間等を評価
特別賞	以上の評価以外の特に優れたマウス

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

### マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス

優勝	賞状、副賞、研究奨励金 10万円
2位	賞状、副賞、研究奨励金 5万円
3位	賞状、副賞、研究奨励金 3万円
4位	賞状、副賞、研究奨励金 2万円
5位	賞状、副賞、研究奨励金 1万円
6位	賞状、副賞、研究奨励金 1万円
自律賞	賞状、副賞、研究奨励金 3万円
ニューテクノロジー賞	賞状、副賞
つくば科学万博記念財団賞	賞状、研究奨励金として図書券2万円
特別賞	賞状、副賞

### 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、副賞
2位	賞状、副賞
3位	賞状、副賞
4位	賞状、副賞
5位	賞状、副賞
6位	賞状、副賞
自律賞	賞状、副賞
ニューテクノロジー賞	賞状、副賞
つくば科学万博記念財団賞	賞状、研究奨励金として図書券2万円
特別賞	賞状、副賞

※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. ロボットレーサは周回走行後、スタート・ゴールエリア内に自動停止し、かつ 2 秒以上停止しなければならない。
- 3-5. ロボットレーサが各回の周回走行に要した時間のうち、最も短い時間を、そのロボットレーサの周回走行時間記録とする。
- 3-6. 周回走行時間の測定はスタートライン上のセンサがロボットレーサの本体の一部をセンスしてから、ゴールライン上のセンサが同じロボットレーサの本体の一部をセンスする間を計測する。ただし、ロボットレーサの本体の全てがゴールラインを通過しなければ、計測された周回走行時間は記録として認められない。
- 3-7. ロボットレーサが周回走行中に、コースアウトした場合、もしくはは

2 秒以上停止した場合、その走行が終了したものとする。

- 3-8. 操作者はコースが公開された後でコースに関する情報をロボットレーサに入力してはならない。また競技中にスイッチ操作等で、コースに関する情報を修正、あるいは部分的に消去することはできない。
- 3-9. 操作者は競技委員長の指示、または走行中止の許可がない限り走行中のロボットレーサに触れてはならない。競技委員長は、ロボットレーサが走行不能となった場合、走行中止の申し出を認める。
- 3-10. 競技場の照明、温度、湿度は通常の室内環境とする。照明の調整に関する申し出は受け付けられない。
- 3-11. 競技委員長は必要と認めた場合、操作者に対してロボットレーサについての説明を求めることができる。また、競技委員長の判断で走行の中止、または失格の宣言その他必要な措置を講ずることができる。
- 3-12. 競技の表彰内容及び評価基準は競技会ごとに定める。

## 【注意】

- 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、競技中にロボットレーサを、本体とは独立した開発装置やコンソールボックスと接続して、プログラム実行に関する指示を与えることも許されない。
- 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. ロボットレーサが周回走行を行い、ゴールラインを通過してもスタート・ゴールエリア内に自動停止しなければ、その回の走行記録は無効とする。
- 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ットレー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. ロボットレース競技のコース面は、木材に黒のつや消し塗料が塗布されており、ラインは白のビニールテープ(及びそれに準じるもの)を使用する。走行面は極力平らとなるようフィールドを製作するが、工作・設置の精度により、1mm 程度の段差が生じることが有る。また、路面のグリップに関する申し出は受け付けられない。
- 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 5 に示されている)種類:透過型赤外線センサ光軸は水平であり、床面より約 1cm の高さにある。

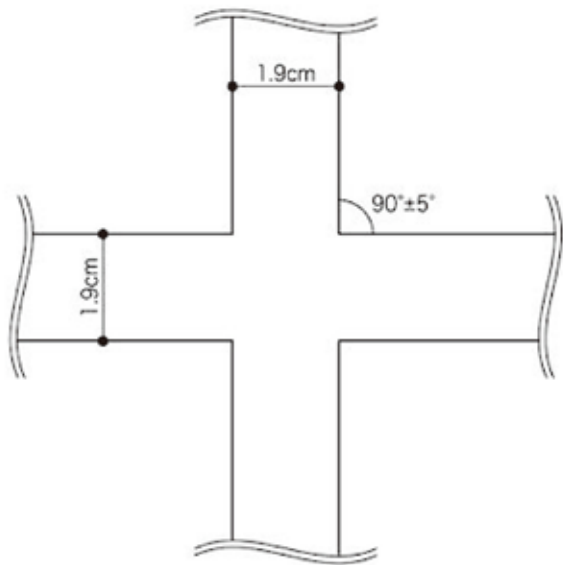


図1 交差点

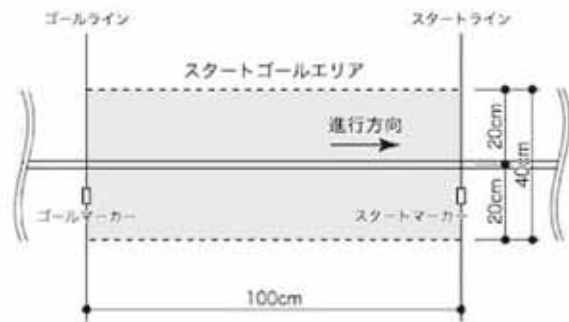


図2 スタート・ゴールエリア付近

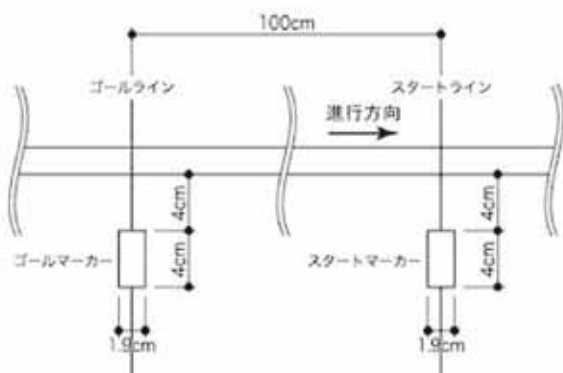


図3 スタート・ゴールマーカー

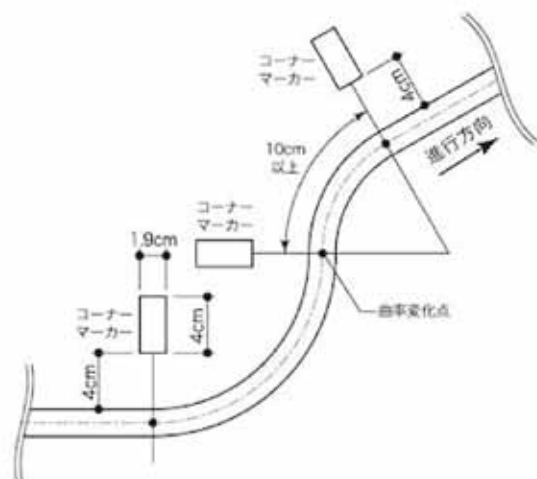


図4 曲率半径の変化する点

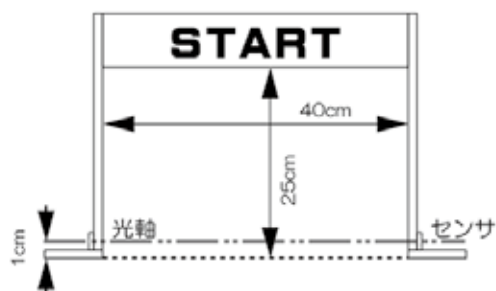


図5 スタート・ゴールゲート

# ロボットレース競技 全日本大会の運営に関する注意事項

## 1. 参加登録台数について

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

## 2. 予選について

予選に参加したロボットレーサの内、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ットレーサの中で、審査員に特に技術的に優れていると認められたロボットレーサは、(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製作された技術的に類似性の高いロボットレーサは1台限りとし、かつ一人のオペレーター(製作者がオペレートするのが原則)は一台のロボットレーサしか操作できないこととします。

## 3. ロボットレーサの同一性に関する一括車検について

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

## 4. 競技中のバッテリー交換

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

## 5. 競技会場の照明環境とフラッシュ撮影等について

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

### (1) 照明環境について

上記の精神に則り、競技会が開催される通常の照明環境で実施します。

### (2) フラッシュ撮影等について

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

## 6. 決勝中の預り制度

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

# ロボットレース競技 全日本大会に関する評価基準と表彰内容

表彰者	評価基準
優勝～6位	周回最短走行時間の短さを評価
ニューテクノロジー賞	新しい要素技術・コンセプトに積極的に取り組み、技術的可能性をひろげたものを評価
つくば科学万博記念財団賞	高校生以下の若手により特に独自で製作されたトレーサー、最短時間等を評価
特別賞	以上の評価以外の特に優れたマウス

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

## ロボットレース競技 全日本大会表彰内容

優勝	賞状、副賞、研究奨励金 10万円
2位	賞状、副賞、研究奨励金 5万円
3位	賞状、副賞、研究奨励金 3万円
4位	賞状、副賞、研究奨励金 1万円
5位	賞状、副賞、研究奨励金 1万円
6位	賞状、副賞、研究奨励金 1万円
ニューテクノロジー賞	賞状、副賞
つくば科学万博記念財団賞	賞状、研究奨励金として図書券 2万円
特別賞	賞状、副賞

※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。

# 全日本マイクロマウス大会歴代優勝機

開催年	優勝者・優勝機	
1980年 第1回	マイクロマウス競技 該当者なし	
1981年 第2回	マイクロマウス競技 麦田憲司「NORIKO-3」	
1982年 第3回	マイクロマウス競技 麦田憲司「NORIKO-7」	初の2輪DCモーター機優勝
1983年 第4回	マイクロマウス競技 上広孝幸「TU-27」	
1984年 第5回	マイクロマウス競技 野村正則・井谷優「NAZCA」	
1985年	85 マイクロマウス世界大会	
	マイクロマウス競技 福山マイコンクラブ「NORIKO-X1」	
1985年 第6回	マイクロマウス競技 山名宏治「MAY-ROSE」	
1986年 第7回	マイクロマウス競技 芝浦工業大学電気工学科「S.I.T.-XVIII」	
1987年 第8回	マイクロマウス競技 井谷優「マイクロマウスキット NORIKO」	
1988年 第9回	マイクロマウス競技 井谷優「NORIKO-XX1」	初の4輪ステッピングモーター機優勝
1989年 第10回	マイクロマウス競技 井谷優「NORIKO '89」	
1990年 第11回	エキスパートクラス DAVID OTTEN (米国 MIT) 「MITEE6」	マイクロマウス競技 クラス分け開始 (エキスパートクラス・フレッシュマンクラス)
1991年 第12回	エキスパートクラス 井谷優「NORIKO-91」	初の4輪DCモーター機優勝
1992年 第13回	エキスパートクラス 井谷優「NORIKO-92」	初の6輪DCモーター機優勝
1993年 第14回	エキスパートクラス 井谷優「NORIKO-93」	
1994年 第15回	エキスパートクラス DAVID OTTEN (米国 MIT) 「MITEE7」	
1995年 第16回	エキスパートクラス 金炳洙・李周浩 (韓国) 「Ssing Ssing 3」	
1996年 第17回	エキスパートクラス 井谷優「NORIKO-FINAL」	初の5輪DCモーター機優勝
1997年 第18回	エキスパートクラス In-yong Ha (韓国) 「Dudung」	
1998年 第19回	エキスパートクラス Roh Chang-Hyun (韓国) 「Kwa-Gwang」	
1999年 第20回	エキスパートクラス Nam Young. Cho (韓国) 「Varam」	
2000年 第21回	エキスパートクラス Oh Kil-young (韓国) 「I.N.G」	
2001年 第22回	エキスパートクラス Wong Kok Kiong (シンガポール) 「NING2」	
2002年 第23回	エキスパートクラス 井谷優「マイクロマウス3」	



開催年	優勝者・優勝機
2003年 第24回	エキスパートクラス Ng Beng Kiat (シンガポール) 「Min3G」
2004年 第25回	エキスパートクラス Ng Beng Kiat (シンガポール) 「Min4」
2005年 第26回	エキスパートクラス YIN HSIANG TING (シンガポール) 「BR3」
2006年 第27回	エキスパートクラス Ng Beng Kiat (シンガポール) 「MIN4A」
2007年 第28回	エキスパートクラス JACKSON YOUN SHI KAT (シンガポール) 「HOPE Y8A」
2008年 第29回	エキスパートクラス Ng Beng Kiat (シンガポール) 「Min5」
2009年 第30回	ハーフサイズ _____ ハーフサイズ競技開始 加藤雄資「Bee」 エキスパートクラス Soh Yi Lang「Rush」 フレッシュマンクラス 杉山大輔「すぎやまうす」
2010年 第31回	ハーフサイズ Khiew Tzong Yong「Excel:Mini-2」 エキスパートクラス 加藤雄資「Tetra」 フレッシュマンクラス PEH Lian Soon「CMS1」
2011年 第32回	ハーフサイズ 小島宏一「こじまうす 7」 エキスパートクラス Ng Beng Kiat「Min7.1」 フレッシュマンクラス _____ フレッシュマンクラス予選開始 Mun Byeongjun「Mun Bbaeng」
2012年 第33回	ハーフサイズ 小島宏一「こじまうす 7」 エキスパートクラス 加藤雄資「Tetra」 フレッシュマンクラス Eum Sang-Hoon & Lee Jae-Seong「_H2_」

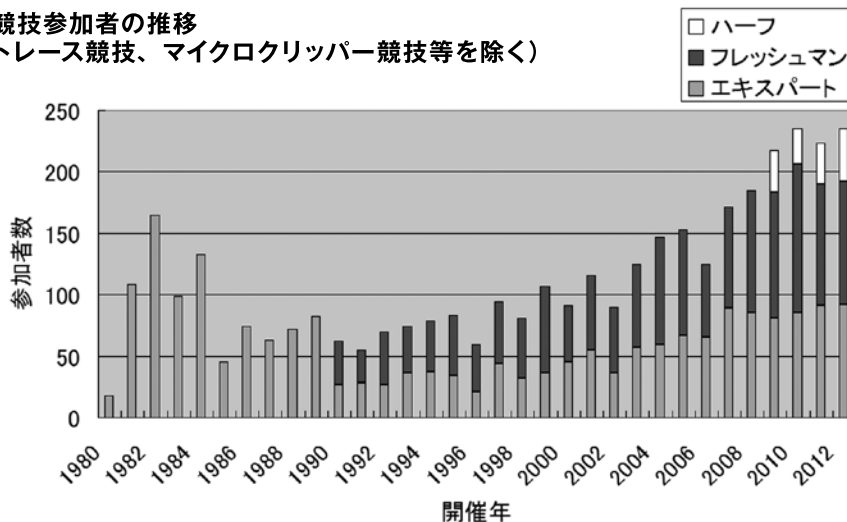
2012年クラシックサイズ  
エキスパートクラス優勝機  
「Tetra」



2012年ハーフサイズ優勝機  
「こじまうす 7」



マイクロマウス競技参加者の推移  
(その他、ロボットレース競技、マイクロクリッパー競技等を除く)

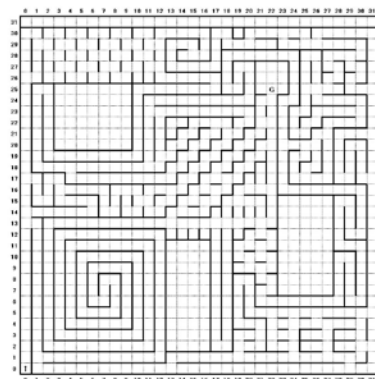


# 2012 年全日本マイクロマウス各競技上位機記録

## 2012年決勝課題

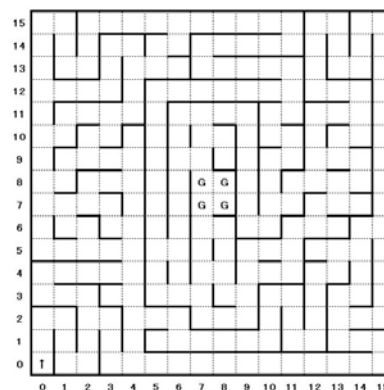
### マイクロマウス(ハーフサイズ)競技

第一位	第二位	第三位
こじまうす7 小島 宏一	Quartet 加藤 雄資	Batman Hung Chung Yuan
00:11:719	00:13:053	00:13:931



### マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス

第一位	第二位	第三位
Tetra 加藤 雄資	さくらねずみ5 佐倉 俊祐	TPK Chuan-Sian Fu Jheng-Yan Syu
00:06:181	00:06:645	00:06:729



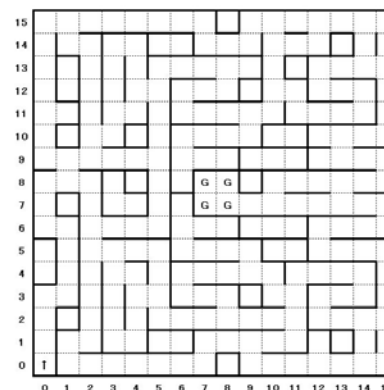
### ロボットレース競技

第一位	第二位	第三位
Li-Zai Shih-Wei Chao Sheng-Hung Lin	Cartis03 平井 雅尊	Skull2.2 Wu, Yu-Cheng Yu, Tsung-Yu
00:14:813	00:15:463	00:17:333



### マイクロマウスクラシック競技フレッシュマンクラス

第一位	第二位	第三位
_H2_ Eum Sang-HoonLee Jae-Seong	Fraud 古川 大貴	ツルマイン 照井 憲
00:07:434	00:11:360	00:13:872



# マイクロマウス委員会名簿

委員長 油田 信一 芝浦工業大学  
副委員長 水川 真 芝浦工業大学

## 委員

青木 政武	東日本支部	中川 範晃	(株) アールティ
青木 亮一	渋谷幕張中学・高校	中川 友紀子	(株) アールティ
安藤 春行	名古屋工学院専門学校	中里 裕一	日本工業大学
安藤 吉伸	芝浦工業大学	中村 文一	東京理科大学
飯島 純一	明星大学	長谷川 和宣	名古屋工学院専門学校
飯田 一輝	からくり工房A : Mac	長谷川 信	(株) 村田製作所
井谷 優	日本システムデザイン (株)	長谷川 忠大	芝浦工業大学
市野塚 朝	電気通信大学ロボメカ工房	畠山 和明	狭山工業高校
伊藤 恒平	金沢高専	秦 直哉	横河電子機器 (株)
上原 健一	筑波大学	葉山 清輝	熊本高専
宇都宮 正和	中部支部	平井 雅尊	アニキと愉快的仲間達
小川 靖夫	東日本支部	平川 新吾	(株) バンダイナムコゲームス
小川 弘和	オリエンタルモーター (株)	福井 善朗	立命館大学
小山 隆史	マイクロテック・ラボラトリー (株)	福島 紀行	(株) SCE
春日 智恵	元・芝浦工業大学	船所 匡司	マクソンジャパン (株)
加藤 雄資	中部支部	三月 兎	松永弥生 / ロボットライター
川谷 亮治	福井大学	松木 満	東北支部
川上 早苗	(株) アールティ	松本 勉	熊本高専
久住 隆司	ロボット・ファン. Net	三村 宣治	新潟大学
久保田 英司	京都コンピュータ学院	麥田 憲司	日本システムデザイン (株)
小島 宏一	産業技術総合研究所	村岡 好久	名古屋工学院専門学校
佐々木 毅	芝浦工業大学	村上 青児	筑波大学大学院
佐藤 仁	(株) ジェイエス・ロボティクス	森永 英一郎	ソニー (株)
鈴木 健之	名古屋工学院専門学校	森 康夫	スマッツ (株)
鈴木 秀和	東京工芸大学	山口 辰久	グーグル (株)
高橋 勉	新座総合技術高校	吉見 卓	芝浦工業大学
高橋 英宏	(株) ゼロソフト	李 周浩	立命館大学
高橋 勝	昭和飛行機テクノサービス (株)	綿谷 良太	(株) 童夢
滝田 健介	日本工業大学	渡邊 香	(株) ゼロソフト
竹西 素子	(株) オーム社	渡辺 諭	エフテック (株)
田代 泰典	ニューテクノロジー振興財団	渡辺 里恵	声優
中島 史敬	中部支部		

# マイクロマウス 2013 実行委員会委員名簿

実行委員長	中村 文一	東京理科大学 理工学部電気電子情報工学科 講師
実行 副委員長	安藤 吉伸	芝浦工業大学 工学科電気工学科 教授
実行 副委員長	小川 靖夫	東日本支部副支部長
実行 副委員長	鈴木 秀和	東京工芸大学 工学部電子機械学科 准教授
実行委員長補佐	油田 信一	芝浦工業大学 工学部 教授
実行委員長補佐	水川 真	芝浦工業大学 工学部長 教授
実行委員長補佐	長谷川 忠大	芝浦工業大学 工学部電気工学科 准教授
実行委員長補佐	田代 泰典	(公財)ニューテクノロジー-振興財団 常務理事・事務局長
渉外・広報担当	鈴木 秀和	東京工芸大学 工学部電子機械学科 准教授
渉外・広報担当	三月 兎	松永弥生/ロボットライター
渉外・広報担当	川上 早苗	(株)アールティ
渉外・広報担当	田代 泰典	(公財)ニューテクノロジー-振興財団 常務理事・事務局長
会計・財務担当	中川 友紀子	(株)アールティ 代表取締役
会計・財務担当	田代 泰典	(公財)ニューテクノロジー-振興財団 常務理事・事務局長

実行委員	青木 亮一	渋谷教育学園 幕張中学高等学校 教諭
	青木 政武	東日本支部副支部長
	飯島純一	明星大学 情報学部 教授
	市野塚 朝	電気通信大学ロボメカ工房
	伊藤 恒平	金沢工業高等専門学校 機械工学科 教授
	久住 隆司	ロボット・ファン. net
	小島 宏一	産業技術総合研究所
	杉浦 紗也香	早稲田大学 WMMC
	鈴木 健之	名古屋工学院専門学校
	高橋 勉	埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械科 教諭
	高橋 勝	昭和飛行機テクノサービス(株)
	高橋 英宏	(株)ゼロソフト
	竹西 素子	(株)オーム社
	中川 範晃	(株)アールティ
	中島 史敬	中島国際特許事務所
	秦 直哉	横河電子機器(株)
	長谷川 和宣	名古屋工学院専門学校
	畠山 和昭	埼玉県立狭山工業高等学校 電子機械科 教諭
	平川 新吾	(株)バンダイナムコゲームス
	福井 善朗	立命館大学
	福島 紀行	(株)SCE
	村上 青児	筑波大学大学院
	森永 英一郎	ソニー(株)
	山口 辰久	グーグル(株)
	李 周浩	立命館大学 情報理工学部 教授
	綿谷 良太	(株)童夢
	渡邊 香	(株)ゼロソフト
	渡辺 里恵	声優

以下、各団体/大学の責任者の実行委員)

飯田 一輝	からくり工房 A:Mac
平井 雅尊	アニキと愉快的仲間たち
壁村 俊輝	芝浦工業大学 SRDC
松下 健嗣	東京工芸大学からくり工房
平松 直人	東京理科大学 Mice
新田 史弥	電気通信大学ロボメカ工房
松井 将吾	福井大学からくり工房 I.Sys
峰田 健司	早稲田大学 WMMC

# マイクロマウス・サポーターズ

青木 郁弥	東京工芸大学からくり工房	中島 史敬	中部支部 副支部長
青木 和美	東北支部 事務局	中瀬 優	東京理科大学 Mice
青木 政武	東日本支部 副支部長	中野 翔吾	東京工芸大学からくり工房
浅田 祥平	早稲田大学マイクロマウスクラブ	中野渡 昌平	(株) バンダイナムコゲームス
荒井 優輝	からくり工房 A:Mac	中村 文一	東京理科大学
安斎 秀香	関西支部 副支部長	仲本 興広	東京工芸大学からくり工房
安藤 春行	名古屋工学院専門学校	中山 諒也	東京工芸大学からくり工房
安藤 吉伸	芝浦工業大学／東日本支部支部長	西田 和嗣	福井大学からくり工房 I.Sys
飯島 純一	明星大学	新田 卓也	東京工芸大学からくり工房
飯田 一輝	からくり工房 A:Mac	野櫻 舞	電気通信大学ロボメカ工房
飯田 翔太郎	早稲田大マイクロマウスクラブ	野島 祐人	芝浦工業大学 SRDC
飯塚 隆真	早稲田大マイクロマウスクラブ	橋本 秀紀	中央大学
井田 典幸	NTF 事務局 OB	長谷川 和宣	名古屋工学院専門学校
井谷 優	日本システムデザイン (株)	長谷川 信	アニキと愉快的仲間達
市野塚 朝	電気通信大学ロボメカ工房	長谷川 忠大	芝浦工業大学
井藤 功久	個人	畠山 和昭	狭山工業高等学校
伊藤 恒平	金沢工業高等専門学校	林 秀紀	芝浦工業大学 SRDC
伊藤 ひさし	個人	葉山 清輝	熊本高等専門学校
太田 航佑	名古屋工学院専門学校 (OB)	平井 秀一	アニキと愉快的仲間達
小川 弘和	オリエンタルモーター (株)	平井 雅尊	アニキと愉快的仲間達
小川 靖夫	東日本支部 副支部長	平川 新吾	(株) バンダイナムコゲームス
落合 佑哉	奈良先端科学技術大学院大学	福井 善朗	東京理科大学 中村研究室
小野 薫	NTF 事務局 OB	福島 紀行	(株) SCE
春日 智恵	芝浦工業大学名誉教授	藤井 裕大	東京理科大学 中村研究室
川島 祥一	NTF 事務局 OB	松井 祐樹	京都大学機械研究会
川谷 亮治	福井大学	松下 健嗣	東京工芸大学からくり工房
菊池 直彦	電気通信大学ロボメカ工房	松本 勉	熊本高等専門学校／九州支部長
北村 旭	東京工芸大学からくり工房	水川 真	芝浦工業大学
久保田 英司	京都コンピュータ学院	宮田 耕自	個人
小島 宏一	京都大学機械研究会	麥田 憲司	日本システムデザイン (株)
小林 亘	早稲田大学マイクロマウスクラブ	村岡 好久	名古屋工学院専門学校／中部支部長
小原 敏秀	WEB SHOP マイクロメイズ	村上 青児	東京理科大学 Mice
小峰 直樹	個人	村上 千絵	グラフィック・デザイナー
佐々木 崇之	個人	森 康夫	スマッツ (株)
佐藤 仁	(株) ジェイエス・ロボティクス	森永 英一郎	個人
佐藤 高志	早稲田大学マイクロマウスクラブ	柳橋 昌歩	東京理科大学 Mice
佐藤 正	NTF 事務局 OB	山口 辰久	京都大学機械研究会 OB
佐藤 陽介	メカトロ工房	山口 直輝	早稲田大学マイクロマウスクラブ
澤田 洋介	個人	山本 大介	(株) 東芝
三月兎	松永弥生／ロボットライター	山本 矩夫	東京工芸大学からくり工房
嶋地 直広	北陽電機 (株)	山本 充俊	東京理科大 Mice
鈴木 健之	名古屋工学院専門学校	湯口 彰重	電気通信大学ロボメカ工房
鈴木 秀和	東京工芸大学	油田 信一	芝浦工業大学
園部 雄万	電気通信大学ロボメカ工房	米田 圭佑	早稲田大マイクロマウスクラブ
高橋 勉	新座総合技術高等学校	綿谷 良太	(株) 童夢
高橋 良太	東京理科大学 Mice	渡邊 香	(株) ゼロソフト
竹本 裕太	東京理科大学 Mice	渡辺 諭	エフテック (株)
中川 友紀子	(株) アールティ	渡辺 里恵	声優
中里 裕一	日本工業大学		

東京理科大学 中村研究室一同

# 2013年協賛いただいた企業・学校紹介

## 共催団体

公益財団法人つくば科学万博記念財団

## 特別協賛

公益法人オリエンタルモーター奨学金財団

マイクロテック・ラボラトリー株式会社

バンダイナムコグループ

学校法人東京理科大学

株式会社アールティ

## 協賛

株式会社イクシスリサーチ

エフテック株式会社

スマッツ株式会社

光進電気工業株式会社

学校法人東京工芸大学

株式会社三平商会

タッチエンス株式会社

## 賞品協賛企業

株式会社秋月電子通商

株式会社スイッチサイエンス

テクノロジア株式会社

近藤科学株式会社

ヴィストン株式会社

双葉電子工業株式会社

日本開閉器工業株式会社

マクソンジャパン株式会社

敬称略 順不同

時代の変化と共に挑戦し続けてきた90年。  
これから迎える100周年に向けて、さらなる進化を目指します。

# KOUGEI

東京工芸大学 TOKYO POLYTECHNIC UNIVERSITY

### 工学部

メディア画像学科

生命環境化学科

建築学科

コンピュータ応用学科

電子機械学科

### 芸術学部

写真学科

映像学科

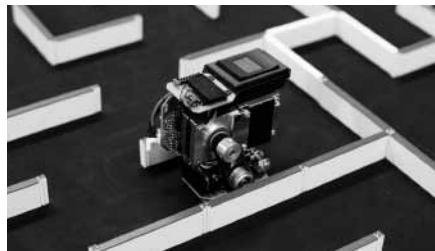
デザイン学科

インタラクティブメディア学科

アニメーション学科

ゲーム学科

マンガ学科



入試センター（月～土 9:00～17:00 / 日曜・祝日は除く） URL <http://www.t-kougei.ac.jp/> Mobile <http://t-kougei.gdd.jp/>  
☎ 0120-12-5246 厚木キャンパス 〒243-0297 神奈川県厚木市飯山1583 中野キャンパス 〒164-8678 東京都中野区本町2-9-5

**MTL**

# Ultra-small Incremental Encoder

NEW



**MES-6-125PST16C**

## 超小型・高分解能インクリメンタル型エンコーダ MES-6-125PST16C

- 外 径:  $\phi 7.5\text{mm}$
- 高 さ:  $10.5\text{mm}$
- 分解能: 2,000P/R(125 $\times$ 16通倍)
- A、B、Z相 矩形波 オープンコレクタ出力



**MTL** マイクロテック・ラボラトリー株式会社  
MICROTECH LABORATORY INC.

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

# DCモータ / 減速機

1個からご注文いただけます!

光進ミニモディビジョンは、海外の優良な小型DCモータ、減速機の総合技術商社として50年近い経験を培って参りました。



取り扱い製品

DCモータ/DCコアレスモータ/ブラシレスDCモータ/  
ステッパモータ/トルクモータ/リニアモータ/エンコーダ/  
減速機(遊星ギア・平ギア)/ドライバー/他

モータの総合技術商社

 光進電気工業株式会社 光進ミニモディビジョン

〒152-0035 東京都目黒区自由が丘1-20-19 URL: <http://www.koshindenki.com>  
TEL: 03-5731-8800 FAX: 03-5731-8080 E-mail: [minimo@koshindenki.com](mailto:minimo@koshindenki.com)

# 次世代エンジニアの創意工夫を支援!

マイコン制御、プログラミング、メカトロニクス入門用

## 小型移動ロボット

メカトロニクス、マイコンプログラムを覚えたい方に最適の学習教材。ソースコード付きサンプルプログラムやロボット動作のためのアルゴリズムなど詳しい技術解説、回路図が付属。学校や企業のエンジニア育成の教材、各種研究、ロボット競技会のプラットフォームに。



太陽電池と風力発電機によるクリーンエネルギーシステム

## エコ発電用コントローラ

自然エネルギーで作り出した電力をバッテリーに蓄えて利用する独立系システム電源用。街路灯、非常電源など電気実習やエコ学習に。

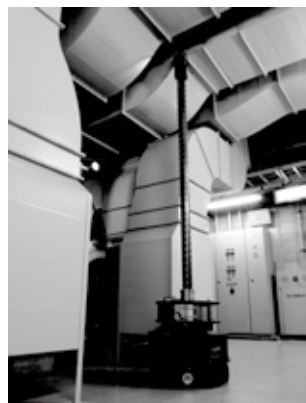


エフテック株式会社

ロボット教材・制御機器・計測機器・電子回路基板の特注開発、OEM供給もお任せください。  
<http://www.ftech-net.co.jp>  
〒950-0931 新潟市中央区南長潟13-5  
TEL025-286-6660 FAX025-286-6661



## 社会インフラ・産業インフラを ロボット技術で守る!

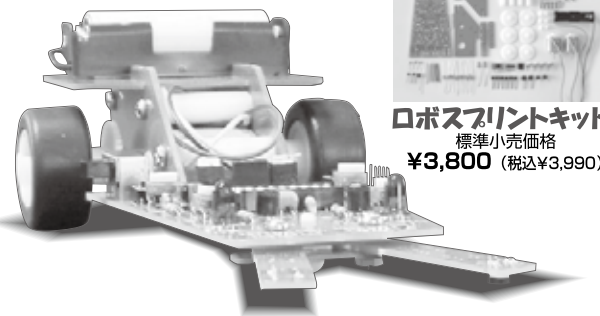


株式会社イクシスリサーチ  
<http://www.ixs.co.jp/>

財団法人ニューテクノロジー振興財団企画推奨 **入門者向けロボット競技**

# 究極のロボット短距離走 ロボスプリントに 挑戦しよう!!

RoboSprint



ロボスプリントキット  
標準小売価格  
¥3,800 (税込¥3,990)

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、ロボット作りをきっかけとして「モノづくり」への親しみや視野を広げることを目的に企画した組立てキットです。2010年に、C言語によるプログラム制御ができるようバージョンアップしました。ロボスプリントキットを組立てることで、地域主導の組立講習会や競技会を通じて楽しいものづくりの輪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

- ①スマッツホームページ (PRODUCTS>RoboSprint) <http://www.smats.ecweb.jp>
- ②キットの紹介・ソフトウェアダウンロード [http://www.f.or.jp/mouse/sprint\\_kit.html](http://www.f.or.jp/mouse/sprint_kit.html)
- ③作り方・競技会 <http://www.sayama-th.spec.ed.jp/html/RSHP/index.html>

お問い合わせは

Smart Machine Technologies  
**SMATS**

総販売代理店

**スマッツ株式会社**

〒491-0918 愛知県一宮市末広二丁目9番19号  
TEL 0586-82-6200 FAX 0586-52-4500  
URL <http://www.smats.ecweb.jp>  
E-Mail [info@smats.ecweb.jp](mailto:info@smats.ecweb.jp)

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





**FUN FOR THE FUTURE!**

**楽しみながら、楽しい未来へ。**



**BANDAI NAMCO Group**

© 2012 NAMCO BANDAI Games Inc.

# 学生の 活動を応援する 企業紹介

来年卒業予定の学生さんの活動を応援する企業  
を紹介します。

こちらの企業で、マウスやロボットレースで培った  
技術・能力を発揮してみませんか？

株式会社三平商会

公益財団法人  
オリエンタルモーター奨学財団

(順不同 敬称略)

「触覚」を科学するセンサーカンパニー



最薄の3軸触覚センサ ショツカクチップ



柔軟型触覚センサ ショツカクキューブ



お気軽にお問い合わせください  
<http://www.touchence.jp>  
e-mail: info.touchence.jp TEL:03-3847-9551  
開発エンジニア募集中!!!

Touchence  
For science of touch to the future  
タッチエンス株式会社

# 募集中！

アールティは

- 英語のできるエンジニア（ROS ができれば大歓迎）
- マウス・ロボットレース以外の大きなロボットにも興味のある

来年卒業の学生さんを募集しています。

大会会場でアールティスタッフに声をかけてください。



RT CORPORATION

株式会社アールティ  
〒101-0021  
東京都千代田区外神田3丁目2-13 山口ビル3F  
Email shop@rt-net.jp  
URL:<http://rt-net.jp/>

## オリエンタルモーターは、ロボコンを応援しています。

精密小型モーターのメーカーとして、

市場のニーズに応えるさまざまな動きを創り出しているオリエンタルモーター。

取付角20mmのステッピングモーターをはじめ、

豊富なラインアップの製品群が、あなたのロボットづくりをサポートします。

一台からのご注文にも、速やかにお応えします。



私は、1000回の失敗にもめげない。  
私は、0.1%の可能性にやる気がみなぎる。  
私は、1ナノメートルの変化に胸がときめく。  
私は、1万光年の距離をもものともしない。

日本最大規模の理工系総合大学。  
私は、ここで、未来を動かす人になる。

科学に、  
立ち止まるとヒマはない。



東京理科大学

東京理科大学

検索

[www.tus.ac.jp](http://www.tus.ac.jp)