

第43回全日本マイクロマウス大会

マイクマウス

2022

MICROMOUSE



2023年2月18日(土)~2月19日(日)開催

東京都立産業貿易センター 台東館

<https://ntf.or.jp/alljapan2022/>

Robotrace

Micromouse

Classimouse

記録集

マイクロマウス 2022 実行委員会

マイクロマウス2022 第43回 全日本マイクロマウス大会

開催場所： 東京都立産業貿易センター 台東館

開催日： 2023年2月18日(土)~19日(日)

主催： 公益財団法人ニューテクノロジー振興財団

後援： 経済産業省 文部科学省 一般社団法人 日本機械学会 一般社団法人 日本ロボット学会

協賛： 株式会社アールティ オリエンタルモーター株式会社 株式会社デンソー

バンダイナムコグループ 株式会社YDK テクノロジーズ

マイクロマウス 2022 協賛企業、賞品提供企業

運営： マイクロマウス 2022 実行委員会 実行委員長:鈴木 秀和(東京工芸大学 准教授)

運営協力： マイクロマウス・サポーターズ ほかに 関係団体

連絡先：

公益財団法人ニューテクノロジー振興財団事務局

住所：〒101-0021 東京都千代田区外神田 3-9-2 末広ビル 3F

TEL 03-5295-2060

E-mail:mouse@ntf.or.jp(マイクロマウス大会事務局)





協賛一覧

ゴールド協賛企業・団体

株式会社アールティ オリエンタルモーター株式会社
株式会社デンソー バンダイナムコグループ
株式会社 YDK テクノロジーズ



シルバー協賛企業・団体

インフィニオン・テクノロジーズ マイクロテック・ラボラトリー株式会社
株式会社前川製作所 MathWorks



ブロンズ協賛企業・団体

アナログ・デバイスズ株式会社

広告協賛企業・団体

カワダロボティクス株式会社 FAULHABER ぺんてる株式会社

賞品提供企業・団体

株式会社アールティ アナログ・デバイスズ株式会社 Orbray 株式会社
オリエンタルモーター株式会社 FAULHABER NPO 法人ロボフェス委員会

(50音順)



各賞受賞者

マイクロマウス競技 受賞者

賞	ロボット名	氏名	所属	記録
ベストマウサー	Entrance v2	木村 威	早稲田大学 WMMC	
優勝	Fantom4th	松井 祐樹	D-The-Star	0:09.157
第2位	紫電 Neo	宇都宮 正和	D-The-Star	0:09.177
第3位	こじまうす 18	小島 宏一		0:11.068
第4位	Exia/SnowWhite	平松 直人	Mice Busters	0:13.139
第5位	Spangle v4	徳永 弦久	極東技術結社	0:13.573
第6位	Entrance v2	木村 威	早稲田大学 WMMC	0:17.742
自律賞	該当なし			
ニューテクノロジー賞	Fantom4th	松井 祐樹	D-The-Star	
フレッシュマン特別賞	石田式マウス	石田 雅弥	名古屋工学院専門学校	
ベストジュニア賞	該当なし			
特別賞 ₁	maelstrom_v2	三村 祐希也	神戸市立科学技術高等学校 科学技術研究会	
優秀学生賞	M-cube	畠井 悠希	K.G.ロボコンサークル ~AiMEiBA~	
優秀学生賞	No name1	合田 直史	大阪電気通信大学 自由工房	
特別賞 ₂	Morpho	竹内 聖		セミファイナル1位
特別賞 ₃	SecondMouse	大庭 羽流	神戸市立科学技術高等学校 科学技術研究会	セミファイナル
特別賞	団体賞	埼玉県立新座総合技術高等学校		セミファイナル

特別賞等評価理由

【ニューテクノロジー賞】

バッテリー3セル搭載に取り組み、新しい技術のフェーズに入っていくことを感じさせた点を評価

【優秀学生賞】

ベテランマウサーも苦しむ難しい課題にも関わらず、ゴールに到達した点を評価

【特別賞₁】

初出場かつオリジナル機体で参加した点を評価

【特別賞₂】

セミファイナル1位。クラシックマウスから転向し1年目でのマイクロマウスの取り組みで、安定した走行、好タイムな成績をあげた点を評価

【特別賞₃】

高校生の中で最速のタイムを出したことを評価

【団体賞】

多くのメンバーでの参加。初出場が多い生徒を競技会に取り組み、出場させた先生の指導も評価

クラシックマウス競技 受賞者

賞	ロボット名	氏名	所属	記録
優勝	Elmeth	宇都宮 正和	D-The-Star	0:04.143
第2位	雪風 8A	中島 史敬		0:04.485
第3位	黒鉄式式	赤尾 健太	Ex-machina	0:04.537
自律賞	該当なし			
ニューテクノロジー賞	ESP32-ROS-PICO	青木 政武	アールティマウス部	
フレッシュマン特別賞	板 Pi:Co	榎原 豊	株式会社アールティ	
ベストジュニア賞	ロボ太郎	坂下 尚輝	大阪府立城東工科高等学校	
特別賞 ₁	Ntool1	石田 慎治		
特別賞 ₂	くろくま	西岡 詩珠	東京理科大学 Mice	
特別賞 ₃	べこまうす	須田 晃弘	東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI	
特別賞	団体賞	大阪電気通信大学 自由工房		

特別賞等評価理由

【ニューテクノロジー賞】

Pi:co ベースでの ROS 対応、リアルタイムで PC に迷路情報を 3D 表示するなどのデバック、教育用ロボットの発展性に対して評価

【フレッシュマン特別賞】

会社の研修で取り組むマウス製作過程をブログで公開、多くの人に役立つ情報発信をした。1 年目でここまでの成果を上げた点を評価

【特別賞₁】

参加 3 年目で安定した走行、Pi:co の大きなボディーで斜め走行をきれいに実現した点を評価

【特別賞₂】

自律賞まであと少し。5 回目の走行はタイムアウトになったが、5 回の走行を一度も手を触れることなく実現した点を評価

【特別賞₃】

1 年目の参加で、良いタイムでの走行をさせた点を評価

【団体賞】

多くのメンバーでの参加で、安定した走りのマウスも多く、会場を盛り上げたことを評価。次年度以降の活躍も期待

ロボットレース競技 受賞者

賞	ロボット名	氏名	所属	記録
優勝	Lsens2.6D	梅本 篤		0:07.118
第 2 位	Aegis2023	藤澤 彰宏		0:07.222
第 3 位	UnderBird_2.0	下鳥 晴己	reRo	0:08.357
第 4 位	はやぶさ	野村 駿斗	reRo	0:08.442
第 5 位	Laurus	草野 克英	reRo	0:10.884
第 6 位	NCC-KS	菅家 翔	新潟コンピュータ専門学校	0:11.075
ニューテクノロジー賞	Aegis2023	藤澤 彰宏		
ベストジュニア賞	Ursa Minor	関川 希地	埼玉県立狭山工業高等学校	
特別賞 ₁	VLT-1	宇都宮 正和	D-The-Star	
特別賞 ₂	NCC-KS	菅家 翔	新潟コンピュータ専門学校	
特別賞	団体賞	reRo		

特別賞等評価理由

【ニューテクノロジー賞】

マーカーレスの新しい規定に向けての良いモデルとなる機体。自己位置推定が良くできており、次年度以降の活躍を期待させる点を評価

【特別賞₁】

多くの競技に参加している中、マーカーレス走行のデモを引き受けるなど、ロボット製作への取り組みを評価

【特別賞₂】

5 回の走行すべてでゴールに到達した唯一の参加者である点を評価

【団体賞】

多くのメンバーでの参加し、好タイムの成績を残した点を評価。次年度以降の活躍も期待

ロボット学会学生特別賞

競技	受賞者	所属
マイクロマウス競技	石田 雅弥	名古屋工学院専門学校
クラシックマウス競技	合田 直史	大阪電気通信大学 自由工房
ロボットレース競技	下鳥 晴己	reRo

MM2022 シーズンの大会全体を通しての受賞者

賞	受賞者
田代賞	宇都宮 正和 マイクロマウス競技

全日本大会評価基準

マイクロマウス競技

ベストマウサー	1回目のスタートから最初に操作者がロボットに触れた時までの最短完走時間を記録したマイクロマウスを評価する
優勝～ 6 位	最短走行時間の短さを評価
自律賞	持ち時間内に全走行が完了(最後にスタート地点まで戻る)するまで、ノータッチで走り切ったマイクロマウスの内、最短走行時間を記録したマイクロマウスに対する評価
ニューテクノロジー賞	新しい要素技術・コンセプトに積極的に取り組み、技術的可能性をひろげたものを評価
フレッシュマン特別賞	全日本大会で初めて完走した競技者の内、成績が優秀なものを評価
ベストジュニア賞	高校生以下の若手により特に独自で制作されたマイクロマウス、最短時間等を評価
特別賞	以上の評価以外の特に優れたマイクロマウス
企業賞	特別協賛企業様により特に優れていると評価されたものに授与される場合があります

クラシックマウス競技

優勝～ 3 位	最短走行時間の短さを評価
自律賞	持ち時間内に全走行が完了(最後にスタート地点まで戻る)するまで、ノータッチで走り切ったマウスの内、最短走行時間を記録したマウスに対する評価
ニューテクノロジー賞	新しい要素技術・コンセプトに積極的に取り組み、技術的可能性をひろげたものを評価
フレッシュマン特別賞	全日本大会で初めて完走した競技者の内、成績が優秀なものを評価
ベストジュニア賞	高校生以下の若手により特に独自で制作されたクラシックマウス、最短時間等を評価
特別賞	以上の評価以外の特に優れたクラシックマウス
企業賞	特別協賛企業様により特に優れていると評価されたものに授与される場合があります

ロボットレース競技

優勝～ 6 位	最短走行時間の短さを評価
ニューテクノロジー賞	新しい要素技術・コンセプトに積極的に取り組み、技術的可能性をひろげたものを評価
ベストジュニア賞	高校生以下の若手により特に独自で制作されたトレーサー、最短時間等を評価
特別賞	以上の評価以外の特に優れたトレーサー
企業賞	特別協賛企業様により特に優れていると評価されたものに授与される場合があります

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

ロボット学会学生特別賞評価基準

本競技会後援の一般社団法人日本ロボット学会より、各競技において最短走行時間を記録した学生を表彰します。
(対象者が過去にこの賞を受賞したことがある場合は、次点の該当者を表彰)

田代賞(Tashiro Award)について

マイクロマウスの育ての親であり、全日本マイクロマウス大会を第1回から中心になって運営してこられた田代泰典さんは、2016年8月2日にご逝去されました。そこで、田代さんの功績を記念して第37回全日本マイクロマウス大会(MM2016)より、その年のマイクロマウス大会に参加したロボットやその製作者の中から1台(または1人)を選考して表彰する田代賞を創設することに致しました。田代賞では、「この年にはこのようなロボットがあった、あるいは、そのような技術が現れた」と記録に残すに足りる、その年を代表し、また、新しい時代を拓くロボットやその技術を表彰します。選考に当たっては、とくに、田代さんの想いであった、
・オペレータの手によらず、自律的に、自分自身で判断を行ってしっかりと速く走る知能を持ったロボット
・新しい時代を作る自律的なロボットの技術への挑戦や、さらに、人と共存するロボットの実現への貢献を重視することとします。

副賞一覧

マイクロマウス競技

賞	副賞	賞品(協賛企業名)
ベストマウサー	賞状	
優勝	賞状、盾 研究奨励金 20 万円	トートバッグ(Orbray 株式会社) ADALM2000(小型オシロ)(アナログ・デバイス株式会社) DC マイクロモータ 1717T003SR(FAULHABER)
第 2 位	賞状、盾 研究奨励金 10 万円	トートバッグ(Orbray 株式会社) DC マイクロモータ 1717T003SR(FAULHABER) コアレスモータ・ピニオンギヤセット 精密切削ピニオンギヤ(m0.3 T9 2mm) 2 個入り コアレスモータ・ピニオンギヤセット コアレスモータ MK06-4.5(2 個入り)(株式会社アールティ)
第 3 位	賞状、盾 研究奨励金 5 万円	DC マイクロモータ 1717T003SR(FAULHABER) マイクロマウス用タイヤセット～タイヤ三種 各 10 個入り(株式会社アールティ)
第 4 位	賞状 研究奨励金 3 万円	DC マイクロモータ 1717T003SR(FAULHABER)
第 5 位	賞状 研究奨励金 2 万円	DC マイクロモータ 1717T003SR(FAULHABER)
第 6 位	賞状 研究奨励金 1 万円	扁平ブラシレスアウターローター(Orbray 株式会社)
ニューテクノロジー賞	賞状	アトラクター(NPO 法人ロボフェス委員会)
フレッシュマン特別賞	賞状	ハーフサイズマイクロマウス 迷路用 柱&壁 25 セット(株式会社アールティ)
特別賞	賞状	Arduino CPU ボード(NPO 法人ロボフェス委員会)
特別賞(団体賞)	賞状	オリエンタルモーター製品目録 5 万円分(オリエンタルモーター株式会社)
優秀学生賞	賞状	Arduino CPU ボード(NPO 法人ロボフェス委員会)

クラシックマウス競技

賞	副賞	賞品(協賛企業名)
優勝	賞状、盾 研究奨励金 5 万円	トートバッグ(Orbray 株式会社) ADALM2000(小型オシロ)(アナログ・デバイス株式会社) DC マイクロモータ 1717T006SR(FAULHABER)
第 2 位	賞状、盾 研究奨励金 3 万円	クラシックサイズマイクロマウス迷路用 壁・柱 25 セット(株式会社アールティ) DC マイクロモータ 1717T006SR(FAULHABER)
第 3 位	賞状、盾 研究奨励金 2 万円	扁平ブラシレスアウターローター(Orbray 株式会社) コーデンシ製フォトランジスタ ST-1KL3A 10 個入り(株式会社アールティ)
ニューテクノロジー賞	賞状	はんだごて台(NPO 法人ロボフェス委員会)
フレッシュマン特別賞	賞状	Arduino CPU ボード(NPO 法人ロボフェス委員会)
ベストジュニア賞	賞状	クラシックサイズマイクロマウス迷路用 壁・柱 10 セット(株式会社アールティ)
特別賞 ₁	賞状	T シャツ + ストラップセット(株式会社アールティ)
特別賞 _{2,3}	賞状	Arduino CPU ボード(NPO 法人ロボフェス委員会)
特別賞(団体賞)	賞状	オリエンタルモーター製品目録 5 万円分(オリエンタルモーター株式会社)

ロボットレース

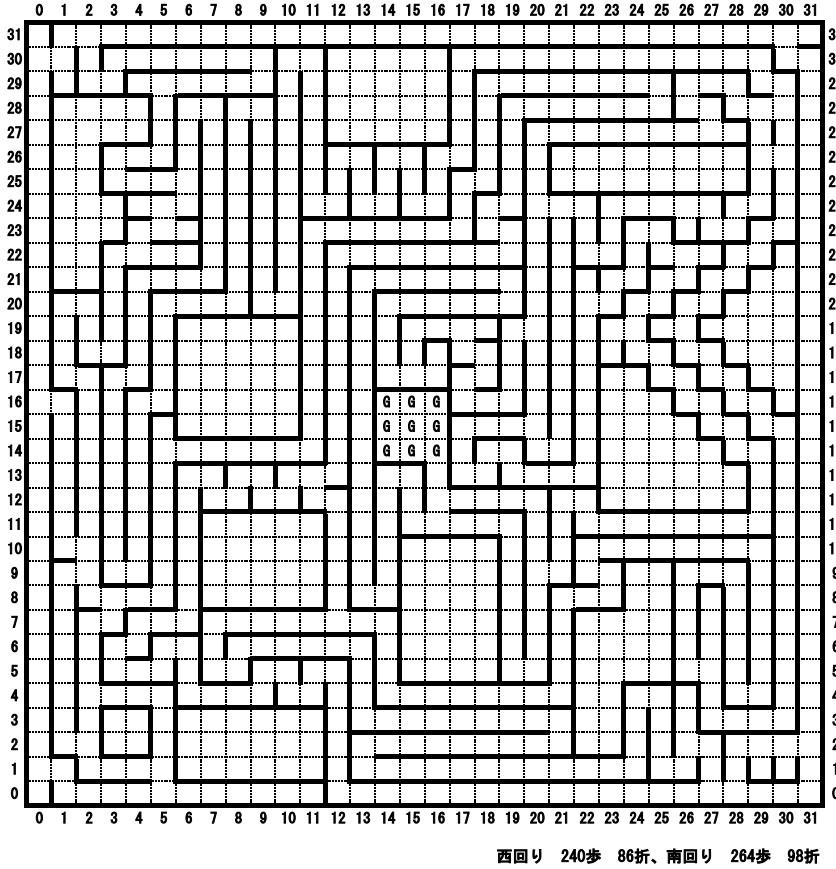
賞	副賞	賞品(協賛企業名)
優勝	賞状、盾 研究奨励金 10 万円	トートバッグ(Orbray 株式会社) ADALM2000(小型オシロ)(アナログ・デバイス株式会社) カッティングシート(NPO 法人ロボフェス委員会) DC マイクロモータ 1717T006SR(FAULHABER)
第 2 位	賞状、盾 研究奨励金 5 万円	トートバッグ(Orbray 株式会社) カッティングシート(NPO 法人ロボフェス委員会) DC マイクロモータ 1717T006SR(FAULHABER) USB 出力 9 軸 IMU センサモジュール(株式会社アールティ)
第 3 位	賞状、盾 研究奨励金 3 万円	DC マイクロモータ 1717T006SR(FAULHABER) カッティングシート(NPO 法人ロボフェス委員会)
第 4 位	賞状 研究奨励金 1 万円	扁平ブラシレスアウターローター(Orbray 株式会社) カッティングシート(NPO 法人ロボフェス委員会)
第 5 位	賞状 研究奨励金 1 万円	扁平ブラシレスアウターローター(Orbray 株式会社) カッティングシート(NPO 法人ロボフェス委員会)
第 6 位	賞状 研究奨励金 1 万円	扁平ブラシレスアウターローター(Orbray 株式会社) カッティングシート(NPO 法人ロボフェス委員会)
ニューテクノロジー賞	賞状	カッティングシート(NPO 法人ロボフェス委員会)
ベストジュニア賞	賞状	カッティングシート(NPO 法人ロボフェス委員会)
特別賞	賞状	T シャツ+ストラップセット(株式会社アールティ)
特別賞(団体賞)	賞状	オリエンタルモーター製品目録 5 万円分(オリエンタルモーター株式会社)

賞	副賞
田代賞	賞状、研究奨励金 10 万円

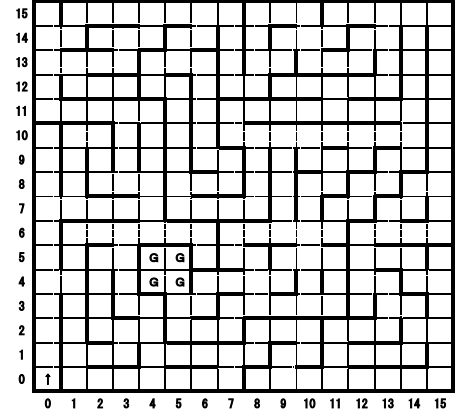


競技課題

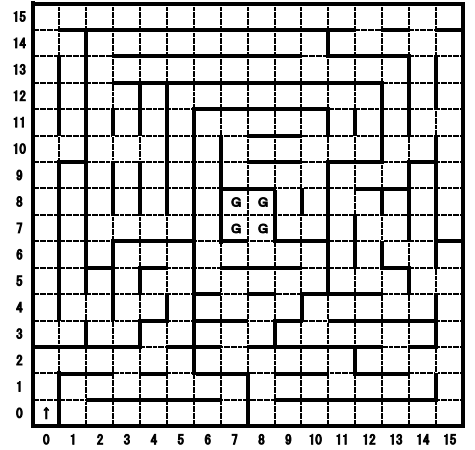
マイクロマウス競技 ファイナル



マイクロマウス競技 セミファイナル

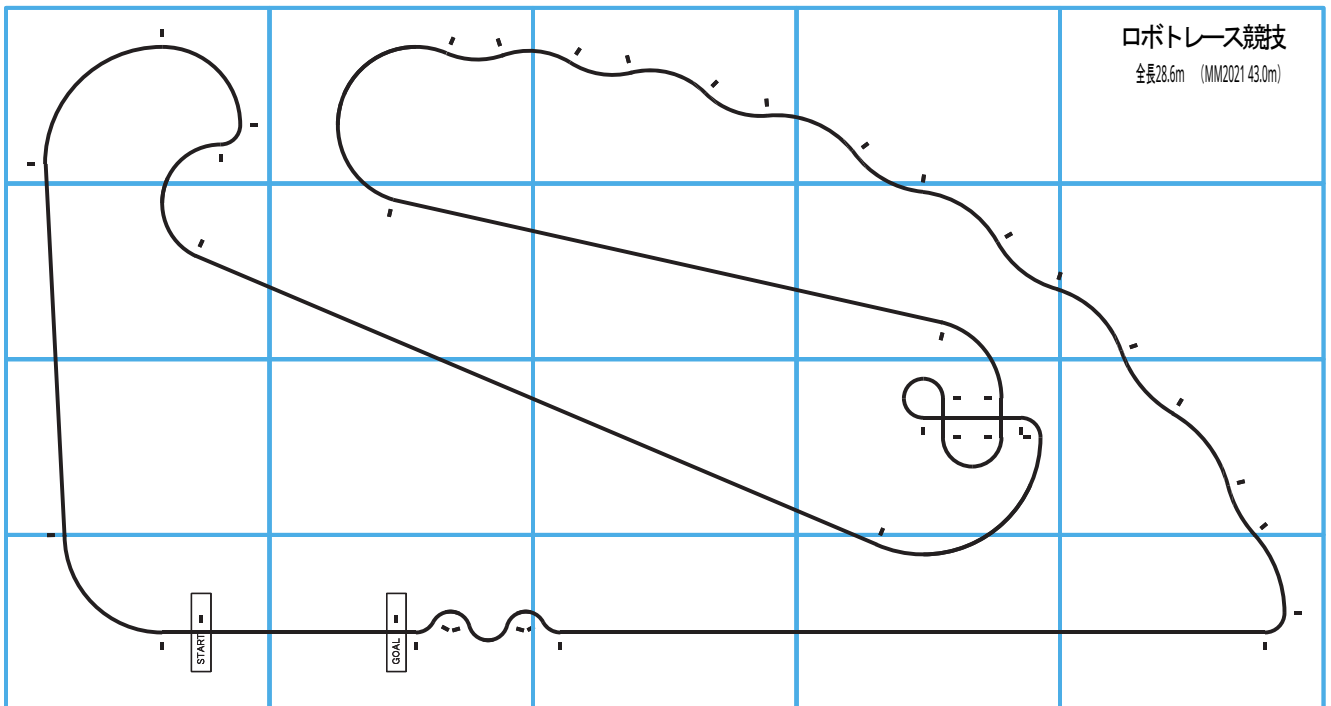


クラシックマウス競技



ロボットレース競技

全長28.6m (MM2021 43.0m)



全日本大会参加ロボット数

MM2023 登録 176 台

内訳

競技名	登録数	出走数	完走	完走率
マイクロマウス競技 ファイナル	20	20	14	70%
マイクロマウス競技 セミファイナル	28	28	14	50%
クラシックマウス競技	67	65	51	78%
ロボットレース	62	57	35	61%

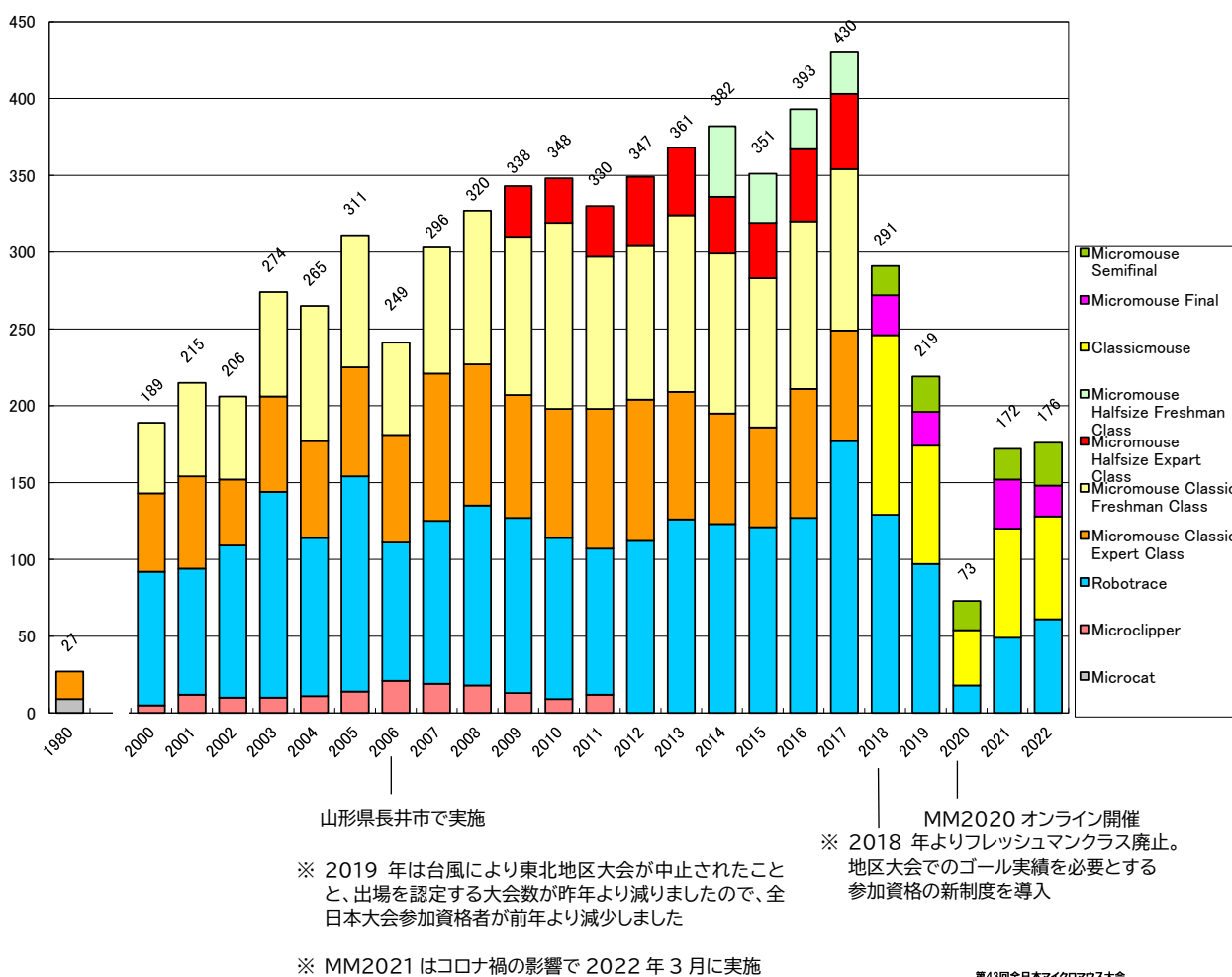
参加者構成

海外参加 0 台

小学生	0
中学生	0
高校生	20
専門学校など	11
大学生・院生	80
社会人	65

留学生は国内参加としてカウント

全日本大会参加登録台数の推移



年間大会ポイントランキング上位者

マイクロマウス競技

順位	参加者名	所属	ポイント
1	松井 祐樹	D-The-Star	51
2	宇都宮 正和	D-The-Star	42
3	瀬谷 勇太	OOEDO SAMURAI	19
4	小島 宏一		16
4	木村 威	早稲田大学 WMMC	16
4	徳永 弦久	極東技術結社	16

クラシックマウス競技

順位	参加者名	所属	ポイント
1	宇都宮 正和	D-The-Star	52
2	中島 史敬		30
3	赤尾 健太	Ex-machina	24
4	瀬谷 勇太	OOEDO SAMURAI	15
4	荒井優輝	からくり工房 A:Mac	15
6	福田 真悟	東京理科大学 Mice	14

ロボットレース競技

順位	参加者名	所属	ポイント
1	梅本 篤		42
2	藤澤彰宏		37
3	野村 駿斗	reRo	24
4	下鳥 晴己	reRo	20
5	草野 克英	reRo	9
6	宇都宮 正和	D-The-Star	8
6	遠藤 隆記	極東技術結社	8

ポイント獲得者数

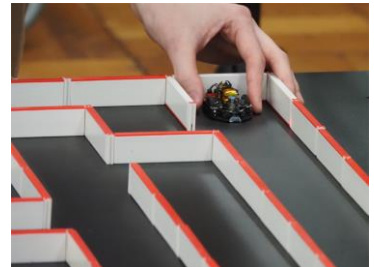
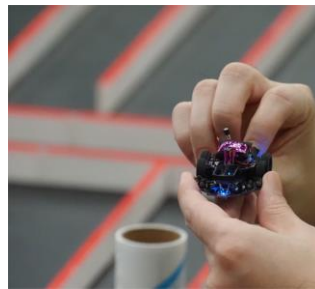
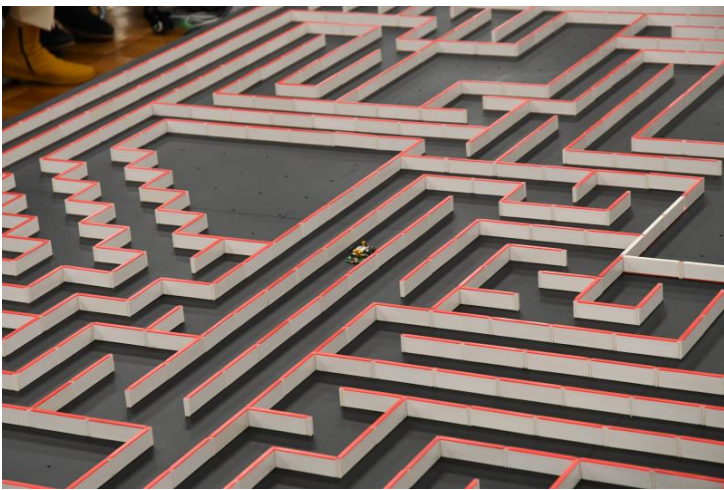
マイクロマウス	クラシックマウス	ロボットレース
61	93	89

地区大会等の参加台数

大会名	エントリー 総数	競技ごとエントリー数			
		MM	CM	RT	独自競技
北陸信越地区大会(オンライン開催)	97	17	44	24	12
関西地区大会	80	29	32	19	-
東日本地区大会	87	26	28	30	3
東北地区大会	32	14	18	-	-
九州地区大会	20	9	7	4	-
中部初級者大会	19	8	7	4	-
中部地区大会	58	23	13	22	-
全日本学生大会	139	43	50	46	-
金沢草の根大会(中止)	48	18	18	12	
オンライン認定大会	17	6	8	3	-
計	597	193	225	164	15

参加ロボット

トライごとの走行タイム



マイクロマウス競技 ファイナル エントリー20台 出走20台 完走17台 完走率85%

順位	出走No	ロボット名/参加者名/所属	BEST	TR1	TR2	TR3	TR4	TR5	賞
1	MM19	Fantom4th 松井 祐樹 D-The-Star	0:09.157	1:08.140	0:10.397	0:09.518	0:09.162	0:09.157	優勝 ニューテクノロジー賞
2	MM20	紫電 Neo 宇都宮 正和 D-The-Star	0:09.177	2:34.439	0:10.149	0:09.683	0:09.311	0:09.177	第二位
3	MM12	こじまうす18 小島 宏一	0:11.068	1:19.848	0:16.823	0:12.159	0:11.068	T 0:10.510	第三位
4	MM13	Exia/SnowWhite 平松 直人 Mice Busters	0:13.139	3:12.480	0:15.798	0:13.841	0:13.139	R	第四位
5	MM15	Spangle v4 徳永 弦久 極東技術結社	0:13.573	4:21.880	0:13.574	0:13.573	0:13.578		第五位
6	MM17	Entrance_v2 木村 威 早稲田大学 WMMC	0:17.742	3:05.189	0:32.177	0:17.742	R	R	第六位 ベストマウサー
7	MM10	石田式マウス 石田 雅弥 名古屋工学院専門学校	0:35.760	1:19.412	0:37.412	0:36.603	0:36.236	0:35.760	フレッシュマン特別賞 ロボット学会学生特別賞
8	MM07	M-cube 畠井 悠希 K.G.ロボコンサークル ~AiMEiBA~	1:30.192	R	R	1:30.192	R	R	優秀学生賞
9	MM06	maelstrom_v2 三村 祐希也 神戸市立科学技術高等学校 科学技術研究会	1:31.216	R	1:31.216	R	R	R	特別賞
10	MM01	No name1 合田 直史 大阪電気通信大学 自由工房	2:09.664	R	2:09.664	R	R	R	優秀学生賞

順位	出走No	ロボット名/参加者名/所属	BEST	TR1	TR2	TR3	TR4	TR5	賞
11	MM14	Sylphy Echo 古川 大貴 D-The-Star	2:48.685	2:48.685	R	R			
12	MM08	しゅべるま〜じゅにあ v2 今井 康博 D-The-Star	3:00.941	R	R	3:00.941	R	R	
13	MM05	ぷちぷち 3号 鱒淵 祥司 アニキと愉快的な仲間たち	3:02.380	R	R	3:02.380	R	T 0:36.587	
14	MM18	x12 瀬谷 勇太 OOEDO SAMURAI	3:47.951	3:47.951	R	R	R	R	
15	MM02	TRIAL 佐藤 玲於 reRo	R	R	R	R	R	R	
16	MM03	HM Starterkit 安藤 大輝 オートメーション研究部	R	R	R	R	R	R	
17	MM04	班渠 2 佐藤 翔 アールティマウス部	R	R	R	R	R	R	
	MM09	ロング19号機 小峰 直樹	R	R	R	R	R	R	
	MM11	type4-w 浜砂 智	R	R	R	R	R	R	
	MM16	djtkuwaganon_act4 高橋 良太 D-The-Star	R	R	R	R	R	R	

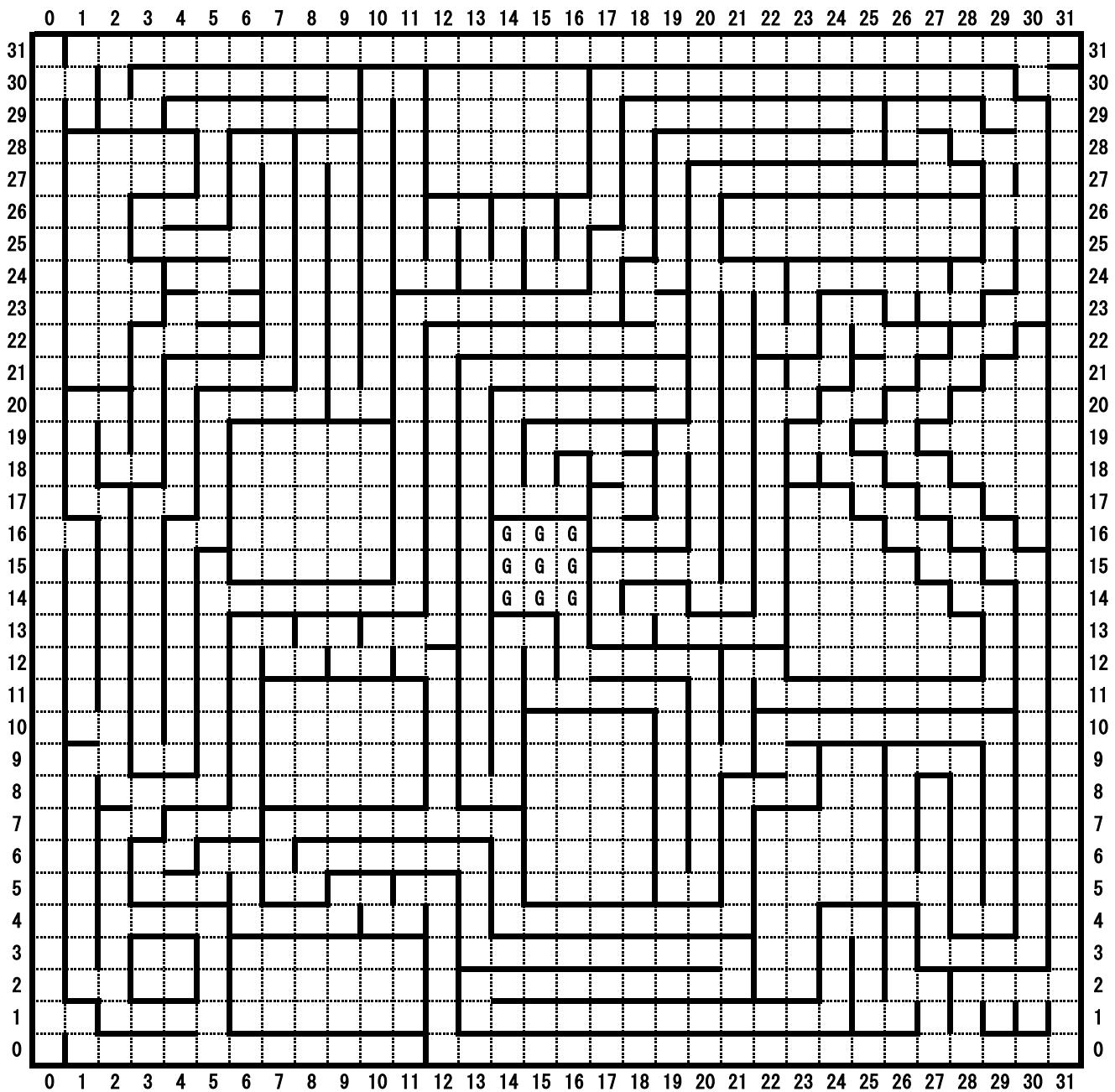
凡例 R:リタイア T:タイムアウト(参考記録)

第43回全日本マイクロマウス大会 マイクロマウス競技ファイナル

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



西回り 240歩 86折、南回り 264歩 98折

マイクロマウス競技 セミファイナル

エントリー26台 出走26台 完走14台 完走率54%

順位	出走No	ロボット名/参加者名/所属	BEST	TR1	TR2	TR3	TR4	TR5	賞
1	MS25	Morpho 竹内 聖	0:07.297	1:02.268	0:08.801	0:07.297	T 0:08.658		特別賞
2	MS28	CINCS HMStar 林 康平 京都コンピュータ学院 制御通信部 CINCS	0:12.916	1:01.958	R	0:12.920	0:12.916	R	
3	MS11	STM22 山口 亨一 埼玉県立新座総合技術高等学校	0:13.559	2:24.876	0:14.890	0:13.559			
4	MS03	かかし 佐藤 拓都 東京工芸大学からくり工房	0:21.810	1:09.204	0:23.987	R	0:21.810		
5	MS21	SecondMouse 大庭 羽流 神戸市立科学技術高等学校 科学技術研究会	0:22.515	0:43.387	0:22.573	R	0:22.574	0:22.515	特別賞
6	MS24	HM-Star 齋藤 亜也翔 東京工業大学ロボット技術研究会 Cheese	0:24.392	0:35.584	R	R	0:35.774	0:24.392	
7	MS14	月下彼岸花 893 加藤 煌輝 埼玉県立新座総合技術高等学校	0:48.713	1:33.963	0:48.713	1:33.895			
8	MS15	睡魔 892 小松 侑生 埼玉県立新座総合技術高等学校	0:58.635	0:58.635	R	R	R	R	
9	MS27	Rabbit 市東 勇士朗 reRo	1:02.160	1:02.160	R	R	R	R	
10	MS02	とろろヒレカツ 坂本 匠杜 東京工芸大学からくり工房	1:26.759	R	1:26.759	R	R		

順位	出走No	ロボット名／参加者名／所属	BEST	TR1	TR2	TR3	TR4	TR5	賞
11	MS08	DURANDAL 笹谷 禎伸 からくり工房 A:Mac	1:31.353	R	1:31.353	R	R		
12	MS13	ク・リボッチ・カイヒマン 富田 勇翔 埼玉県立新座総合技術高等学校	1:43.391	R	1:43.391	R			
13	MS10	Sandwich6 畠山 和昭 埼玉県立新座総合技術高等学校	1:58.718	1:58.718	R				
14	MS20	ゆずぱんまん号 小林 柚太郎 並木中等科研部ロボット班	2:57.123	R	2:57.123				
	MS01	ぼっちぎマウス 大塚 万聖 東京工芸大学からくり工房	R	R	R	R	R		
	MS04	ツヴァイ 下島 皆人 東京工芸大学からくり工房	R	R	R	R	R		
	MS05	ion 大嶽 結衣 MiceOB / team Rx	R	R	R	R	R	R	
	MS06	はんしんよく(半身浴)BU2 いとう ひさし	R	R	R	R	R		
	MS07	HM-2020 改 西崎 伸吾 厚木ロボット研究会	R	R	R	R			
	MS09	2代目はしごの高 小高 章 日本工学院八王子専門学校	R	R	R	R	R	R	
	MS12	シャリの軍艦 二宮 遥嬉 埼玉県立新座総合技術高等学校	R	R	R	R	R	R	

順位	出走 No	ロボット名／参加者名／所属	BEST	TR1	TR2	TR3	TR4	TR5	賞
	MS16	月光マウス 岡田 朋佳 埼玉県立新座総合技術高等学校	R	R	R	R	R	R	
	MS17	ヴェールヌイ 鈴木 蒼空 埼玉県立新座総合技術高等学校	R	R	R	R	R	R	
	MS18	mark14 長谷川 陽春 埼玉県立新座総合技術高等学校	R	R	R	R	R	R	
	MS19	下 Hey ハ 國谷 恵利 埼玉県立新座総合技術高等学校	R	R	R	R	R	R	
	MS22	走れどん兵衛 猪妻 あい 大阪電気通信大学 自由工房	R	R	R	R	R	R	
	MS23	ロボロ 鈴木 里彩 東京工業大学ロボット技術研究会 Cheese	R	R	R	R	R	R	
	MS26	SaponseEx 麻生 英寿 reRo	R	R	R	R	R	R	

凡例 R:リタイア

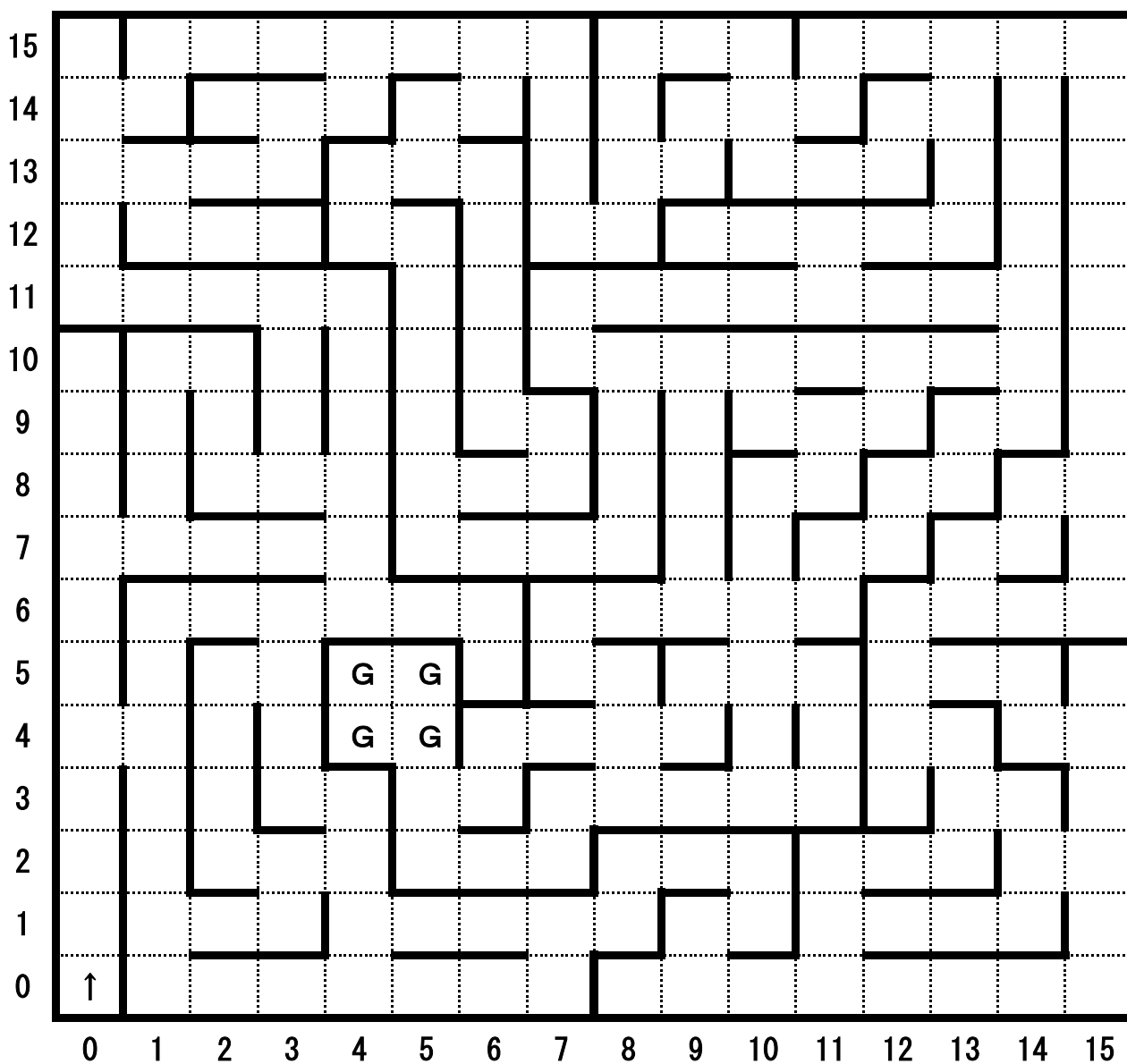
特別賞(団体) 埼玉県立新座総合技術高等学校

第43回全日本マイクロマウス大会 マイクロマウス競技セミファイナル

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



西回り 61歩26折
 南回り 69折34折

クラシックマウス競技 エントリー67台 出走65台 完走51台 完走率78%

順位	出走No	ロボット名/参加者名/所属	BEST	TR1	TR2	TR3	TR4	TR5	賞
1	CA24	Elmeth 宇都宮 正和 D-The-Star	0:04.143	0:28.017	0:04.415	0:04.195	0:04.143	R	優勝
2	CA23	雪風 8A 中島 史敬	0:04.485	0:45.331	0:05.151	0:04.563	R	0:04.485	第二位
3	CA22	黒鉄式式 赤尾 健太 Ex-machina	0:04.537	0:37.592	0:04.638	0:04.537	R	R	第三位
4	CA18	x9 瀬谷 勇太 OOEDO SAMURAI	0:05.397	0:48.674	R	R	0:05.397		
5	CA19	YA5 IKAROS 荒井 優輝 からくり工房 A:Mac	0:06.976	R	0:46.104	R	0:08.415	0:06.976	
6	CB16	とことこねずみ 合田 直史 大阪電気通信大学 自由工房	0:15.616	0:58.953	0:15.616	R	R		ロボット学会学生特別賞
7	CA01	Trident v1 Richardo Kevin 東京工芸大学からくり工房	0:18.822	1:40.855	0:18.822	F 0:13.762			
8	CA29	板 Pi:Co 榎原 豊 株式会社アールティ	0:18.843	1:23.020	0:18.843	0:18.856	0:18.875		フレッシュマン特別賞
9	CA47	べこまうす 須田 晃弘 東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI	0:19.089	1:04.625	0:22.680	0:19.089	R	R	特別賞
10	CA43	ロボットン 小峰 龍之介 東京理科大学 Mice	0:19.289	1:37.717	R	0:19.289	R	R	

順位	出走No	ロボット名／参加者名／所属	BEST	TR1	TR2	TR3	TR4	TR5	賞
11	CA02	絶対5RしないM 宮崎 淳 東京工芸大学からくり工房	0:20.226	1:21.523	0:23.914	R	0:20.226		
12	CA17	道標 現 標 祥太郎 OOEDO SAMURAI	0:20.894	1:03.158	0:25.146	0:21.706	0:20.894		
13	CA46	くろくま 西岡 詩珠 東京理科大学 Mice	0:21.360	1:06.410	0:21.360	0:21.458	0:21.468	T 0:22.654	特別賞
14	CA30	バロース 林 立樹 株式会社アールティ	0:21.707	1:33.430	0:21.707	R	R		
15	CA28	鉄鼠 中川 範晃 アールティマウス部	0:22.359	1:19.377	1:19.345	0:22.359			
16	CA25	TYU 三郎・改 小川 靖夫	0:24.707	3:04.524	0:24.707	T 0:21.681			
17	CA26	ESP32-ROS-PICO 青木 政武 アールティマウス部	0:24.726	1:02.091	0:24.726	R	R		ニューテクノロジー賞
18	CA09	Tk-01HV 徳丸 信介 TeamATE	0:26.031	1:09.817	0:26.476	0:26.031	R	R	
19	CA21	華金+ 浅川 英慶 Ex-machina	0:27.733	0:27.733	R	R	R	R	
20	CB01	ココアベータ 森本 勇輝 東京工芸大学からくり工房	0:30.813	2:01.031	0:30.813	T 0:32.564			
21	CB02	櫻乃木鼠 杉村 優太 東京工芸大学からくり工房	0:38.065	1:28.294	0:38.065	R	R	R	

順位	出走No	ロボット名/参加者名/所属	BEST	TR1	TR2	TR3	TR4	TR5	賞
22	CA05	STMouse 中村 壮汰 静岡大学	0:38.846	0:45.832	0:38.846	R	R		
23	CA16	BALD EAGLE 中瀬 優 Mice OB	0:52.016	R	R	0:52.016	R		
24	CB09	でんちゅう 木田 裕大 大阪電気通信大学 自由工房	0:56.689	1:59.637	0:56.689	R	R		
25	CA06	ブラックレーサー 平田 将人 ミラクシアエッジテクノロジー(株)	0:57.498	1:33.567	R	R	0:57.498		
26	CA45	白鑑鴉 福田 真悟 東京理科大学 Mice	1:00.132	1:00.132	R	R	R	R	
27	CB05	ロケット頭突き改 中西 健心 大阪電気通信大学 自由工房	1:00.574	1:56.969	1:03.535	1:00.574			
28	CB14	べんごろ 谷口未来 大阪電気通信大学 自由工房	1:03.442	1:55.594	1:03.442				
29	CB20	Ntool1 石田 慎治	1:08.350	1:08.350	1:08.853	T 0:17.193			特別賞
30	CA44	CuriousでPersevereなM 川口 隆人 東京理科大学 Mice	1:11.655	1:11.662	R	R	1:11.655	R	
31	CA35	ラット 中川 蒼太 法政大学電気研究会	1:13.433	1:58.804	1:13.433				
32	CA08	FLUSH 王 家希 日本電子専門学校電子応用工学科	1:22.494	1:22.494	R	R	R		

順位	出走No	ロボット名／参加者名／所属	BEST	TR1	TR2	TR3	TR4	TR5	賞
33	CA07	秘密兵器メカロー億号 樋渡 悠 日本電子専門学校電子応用工学科	1:22.719	1:22.719	R	T 0:23.180			
34	CB19	タイトルホルダー2023 山本福也 森野光志 ポリテクカレッジ高知	1:23.441	1:23.441	R	R	R		
35	CB07	響 山口 拓也 大阪電気通信大学 自由工房	1:40.170	1:40.170	R	R			
36	CA10	YN1号 中村 有輝 早稲田大学 WMMC	1:41.617	R	R	1:41.617	T 0:33.579		
37	CB08	ハイスパック 岸田 純弥 大阪電気通信大学 自由工房	2:00.484	R	2:00.484				
38	CA11	AQUA 中里 悦矢 早稲田大学 WMMC	2:00.492	2:00.492	R	T 1:02.957			
39	CB04	鼠が如く 中村 悠 大阪電気通信大学 自由工房	2:04.707	2:04.707	R	R	R		
40	CA37	大きなうさねずみ 福村 康太朗 法政大学電気研究会	2:04.943	2:04.943	T 1:06.141				
41	CA40	止まるんじゃねえぞ… 天野 雄斗 法政大学電気研究会	2:07.052	2:07.052	R				
42	CB13	むた 藤森 理乃花 大阪電気通信大学 自由工房	2:09.850	R	2:09.850	R			
43	CB11	chipstar 竹内 智亮 大阪電気通信大学 自由工房	2:12.055	2:12.055	R	R	R	T 0:59.474	

順位	出走No	ロボット名/参加者名/所属	BEST	TR1	TR2	TR3	TR4	TR5	賞
44	CB17	ロボ太郎 坂下 尚輝 大阪府立城東工科高等学校	2:21.952	2:21.952	R	R			ベストジュニア賞
45	CB15	だいふく 久保木 駿 大阪電気通信大学 自由工房	2:22.000	2:22.000	R	T 1:25.243			
46	CA38	法政マウス 菊池 翔大 法政大学電気研究会	2:22.951	2:22.951	R				
47	CB12	ナノピコ 箕内 伊織 大阪電気通信大学 自由工房	2:24.567	2:24.567	R	R			
48	CA41	MicroNaos 沼田 楽来 東京工業大学ロボット技術研究会 Cheese	2:27.178	2:27.178					
49	CA12	イ 戸川 美紀夫 早稲田大学 WMMC	2:27.744	2:27.744					
50	CB18	ロボ実ちゃん 西村 愛実 大阪府立城東工科高等学校	2:37.307	2:37.307	R				
51	CB06	ストライド 1 中谷 祐太 大阪電気通信大学 自由工房	2:38.406	2:38.406	T 0:55.607				
	CA03	Hornet v4 仲田 尚貴 東京工芸大学からくり工房 OB	R	R	R	R	R	R	
	CA04	北陸同好会初心者用マウス2 こうへい 北陸同好会	R	R	R	R			
	CA15	田中くん 田中 周吾 早稲田大学 WMMC	R	R	R	R	R	R	

順位	出走 No	ロボット名／参加者名／所属	BEST	TR1	TR2	TR3	TR4	TR5	賞
	CA20	v4rquZcl11 船田 健悟 Mice OB/team Rx/Ex-machina	R	R	R	R	R	R	
	CA27	びぎにんぐまうす借物 川上 靖次 アールティマウス部	R	R	R	R	R	R	
	CA31	Ocelli 鍬形 篤史 株式会社アールティ	R	R	R	R	R		
	CA32	shu-poyo 小笹周平 株式会社アールティ	R	R	R	R	R	R	
	CA33	YMmouse_typeB 森 優輝 株式会社アールティ	R	R	R	R	R		
	CA34	MicroTANG 橋本 俊治 株式会社アールティ	R	R	R	R	R	R	
	CA36	Marmot-1 小原 直将 法政大学電気研究会	R	R	R	R	R		
	CA39	人造マウス 1号 藤田 優斗 法政大学電気研究会	R	R	R	R	R	R	
	CA42	満身創痍式号 勢ノ 崇弘 東京理科大学 Mice	R	R	R	R	R	R	
	CB03	ぜんしんよく(全身浴)BU3 いとう ひさし	R	R	R				
	CB10	仙人掌 2 武田 聖矢 大阪電気通信大学 自由工房	R	R	R	R	R	R	

順位	出走 No	ロボット名／参加者名／所属	BEST	TR1	TR2	TR3	TR4	TR5	賞
K	CA13	HK1 号 木嶋 悠斗 早稲田大学 WMMC							
K	CA14	機体 玉井 千尋 早稲田大学 WMMC							

凡例 R:リタイア T:タイムアウト(参考記録) K:棄権

特別賞(団体) 大阪電気通信大学 自由工房

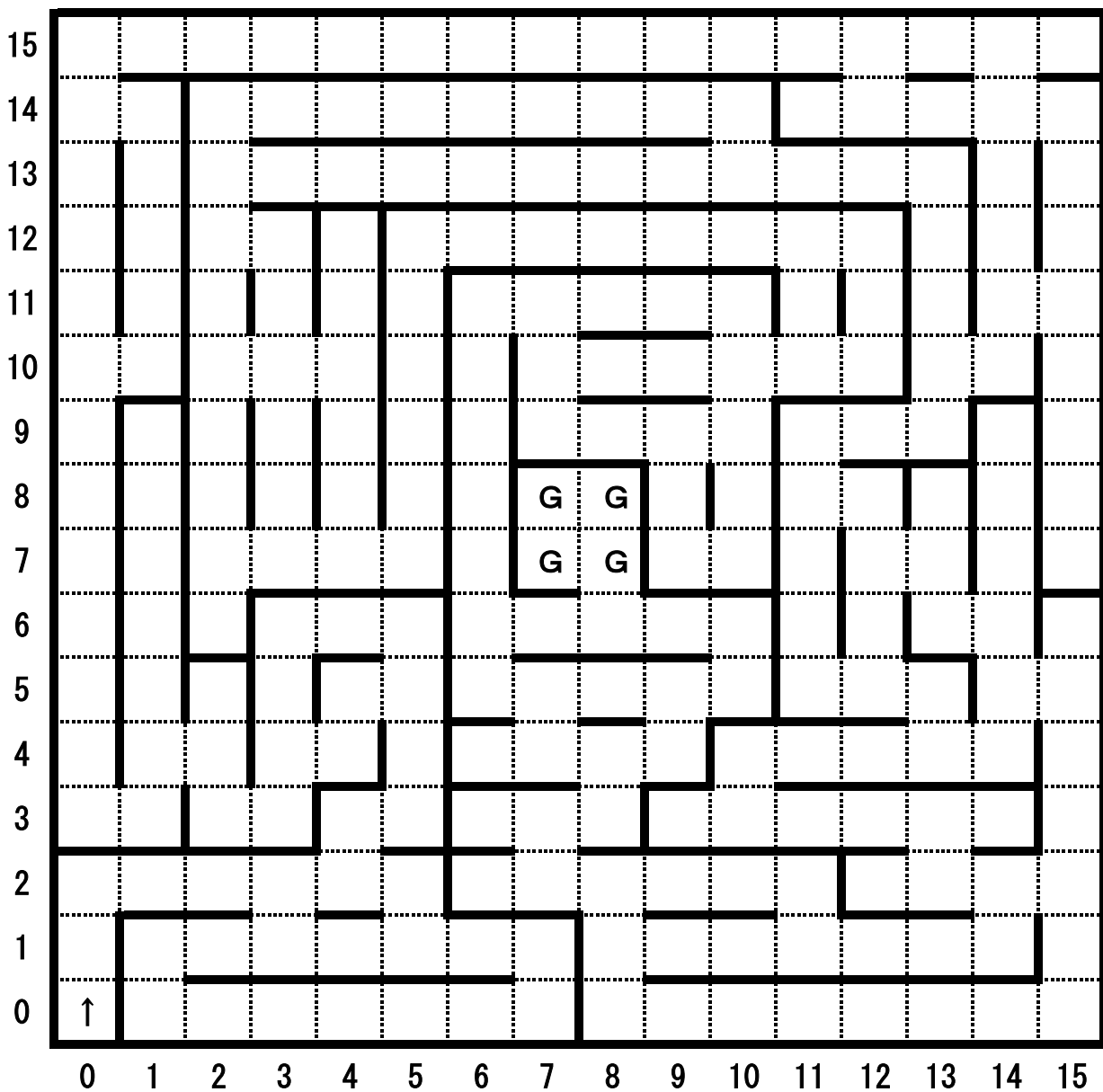
第43回全日本マイクロマウス大会

クラシックマウス競技

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



区画数優先／斜め優先（南回り）85歩42折
 直線優先（北回り）101歩30折

ロボットレース競技 エントリー62台 出走 58台 完走 35台 完走率 60%

順位	出走 No	ロボット名/参加者名/所属	BEST	TR1	TR2	TR3	TR4	TR5	賞
1	RT60	Lsens2.6D 梅本 篤	0:07.118	0:17.090	0:07.183	R	0:07.118		優勝
2	RT61	Aegis2023 藤澤 彰宏	0:07.222	0:24.870	F 0:07.456	F 0:07.477	0:08.983	0:07.222	第二位 ニューテクノロジー賞
3	RT45	UnderBird_2.0 下鳥 晴己 reRo	0:08.357	0:14.010	0:08.890	R	0:08.357	R	第三位 ロボット学会学生特別賞
4	RT46	はやぶさ 野村 駿斗 reRo	0:08.442	0:15.554	R	0:08.442	0:08.529	R	第四位
5	RT44	Laurus 草野 克英 reRo	0:10.884	0:17.518	R	0:11.331	R	0:10.884	第五位
6	RT49	NCC-KS 菅家 翔 新潟コンピュータ専門学校	0:11.075	0:16.014	0:11.102	0:11.075	0:11.082	0:11.171	第六位 特別賞
7	RT48	NCC-HS 服部 慎二 新潟コンピュータ専門学校	0:11.425	0:14.631	R	0:11.677	R	0:11.425	
8	RT35	Grace 小池琉来 reRo	0:11.754	R	0:20.963	0:12.968	R	0:11.754	
9	RT54	Warlock 改 山田 真 Ex-machina	0:12.618	0:22.663	0:12.618	R	R	R	
10	RT20	Ursa Minor 関川 希地 埼玉県立狭山工業高等学校	0:13.897	0:14.099	0:13.897	0:13.919	T 0:14.002		ベストジュニア賞

順位	出走No	ロボット名／参加者名／所属	BEST	TR1	TR2	TR3	TR4	TR5	賞
11	RT21	黄金鯨 12 大橋 辰也 埼玉県立狭山工業高等学校	0:14.003	0:16.145	R	0:14.003	R		
12	RT33	nkc_tr 浅野 正宗 名古屋工学院専門学校	0:17.131	0:28.420	0:19.089	0:18.578	0:17.131		
13	RT32	NKC 実習機 丹羽 一平 名古屋工学院専門学校	0:17.951	0:32.129	0:18.627	R	0:17.951		
14	RT43	Angelo 河内 建汰郎 reRo	0:18.010	0:18.010	R	R	R		
15	RT47	MODEL2 田中 洋輔 新潟コンピュータ専門学校	0:18.422	0:20.864	0:18.422	R	R	R	
16	RT17	トレーstryカー 尾松 春樹 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	0:19.319	R	0:20.534	R	R	0:19.319	
17	RT22	星詠み 田村 純哉 埼玉県立三郷工業技術高等学校	0:21.299	0:24.146	0:21.299	R	R		
18	RT18	5o-xa 渡邊 蒼太 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	0:22.191	R	0:48.479	R	0:22.191	R	
19	RT14	MHR18 丸山 弥紘 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	0:23.966	0:30.858	0:23.966	R	R		
20	RT38	叢雲 川原 脩慈 reRo	0:24.029	0:25.688	0:24.029	0:24.058			
21	RT57	Klic_RT_v1 影山 夏樹 極東技術結社 長岡支部	0:24.155	0:24.155	R	R	T 0:23.944		

順位	出走No	ロボット名/参加者名/所属	BEST	TR1	TR2	TR3	TR4	TR5	賞
22	RT13	RaBit 小嶋 直熙 株式会社ロボテナ	0:24.413	R	0:25.096	0:24.413	0:24.655		
23	RT28	タルタル 小林 優太 長野県工科短期大学校	0:26.607	0:36.506	0:26.607	R	T 0:50.211		
24	RT53	VLT-1 宇都宮 正和 D-The-Star	0:27.524	0:27.524	R	R	R		特別賞
25	RT19	シュピールツォイク 片桐 太陽 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	0:28.471	F 0:28.548	F 0:24.606	0:28.471	R	R	
26	RT16	クリスマスター 坂本 憧 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	0:28.778	0:28.778	R	R	R	R	
27	RT15	ノーズスメライザー 伊藤 洋和 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	0:29.113	R	R	R	0:29.113	R	
28	RT39	仮号機改 筒井 健翔 reRo	0:30.598	R	0:30.842	0:30.598	R		
29	RT03	Savoia S.21M 高橋 尚亨 東京工芸大学からくり工房	0:33.200	0:33.200	R	R	T 0:30.313		
30	RT02	ショートレース 本多 優一朗 東京工芸大学からくり工房	0:34.736	0:34.736	F 0:31.034	F 0:30.990	R		
31	RT05	ダンボールの力 守長 裕太 東京工芸大学からくり工房	0:38.538	F 0:40.592	R	0:38.538	R		
32	RT55	無旋 Drive02 鈴木 亮 特殊移動機械製作所	0:45.002	0:45.002	F 0:50.125	R	R		

順位	出走No	ロボット名／参加者名／所属	BEST	TR1	TR2	TR3	TR4	TR5	賞
33	RT40	北秋田 葛西 柊摩 reRo	0:45.120	0:45.120	F 0:42.233	T 0:49.855			
34	RT29	tracer 宮川 大空 長野県工科短期大学校	0:54.321	0:54.321	0:56.532	T 0:57.886			
35	RT10	ソクセキ 佐藤 恒太郎	0:54.718	0:54.718	R	R			
	RT01	七転八起 千田 圭一郎 東京工芸大学からくり工房	R	R	R	R	R		
	RT04	ダルさか 畑中 大典 東京工芸大学からくり工房	R	R	R	R	R		
	RT06	ATM 山下 幹人 東京工芸大学からくり工房	R	R	R	R	R	T 0:38.580	
	RT07	ラインローバーMk.2 渡辺 勇斗 東京工芸大学からくり工房	R	R	R	R	R	R	
	RT08	タコとレース 稲垣 航成 東京工芸大学からくり工房	R	R	R	R	R		
	RT09	RT1 号 高橋 健 東京工芸大学からくり工房	R	R	R	R	R		
	RT11	DORAEMON 湯川 慎一	R	F 0:29.635	F 0:29.437	T 0:29.552			
	RT12	TR-2021 西崎 伸吾 厚木ロボット研究会	R	R	R	R			

順位	出走No	ロボット名/参加者名/所属	BEST	TR1	TR2	TR3	TR4	TR5	賞
	RT23	KZ-5 島山 和昭 埼玉県立新座総合技術高等学校	R	R	R	R	R		
	RT24	Village stone RT2022 村石 亘 三郷工業技術製作所 電子機械課 開発部	R	R	R	R	F 0:17.640	R	
	RT25	トレ三郎 小川 靖夫	R	F 0:40.431	R	F 0:33.720	R		
	RT26	RedSpecial 猪野 貴之 からくり工房 A:Mac	R	F 0:57.820	F 0:58.230				
	RT27	河童 中川 範晃 アールティマウス部	R	R	R	R			
	RT30	Count raccoon 中原 悠希 からくり工房 I.Sys	R	R	R	R	R	R	
	RT34	八海山 安田 真梨 reRo	R	R	R	R	R		
	RT36	pursuit 小田 匠馬 reRo	R	R	R	R			
	RT37	初号機 山口 裕士 reRo	R	R	R	R	R		
	RT41	AneGo 桜井 真希 reRo	R	F 0:19.013	R	F 0:19.049	F 0:18.948		
	RT51	NCC-001 谷内田 茂成 新潟コンピュータ専門学校	R	R					

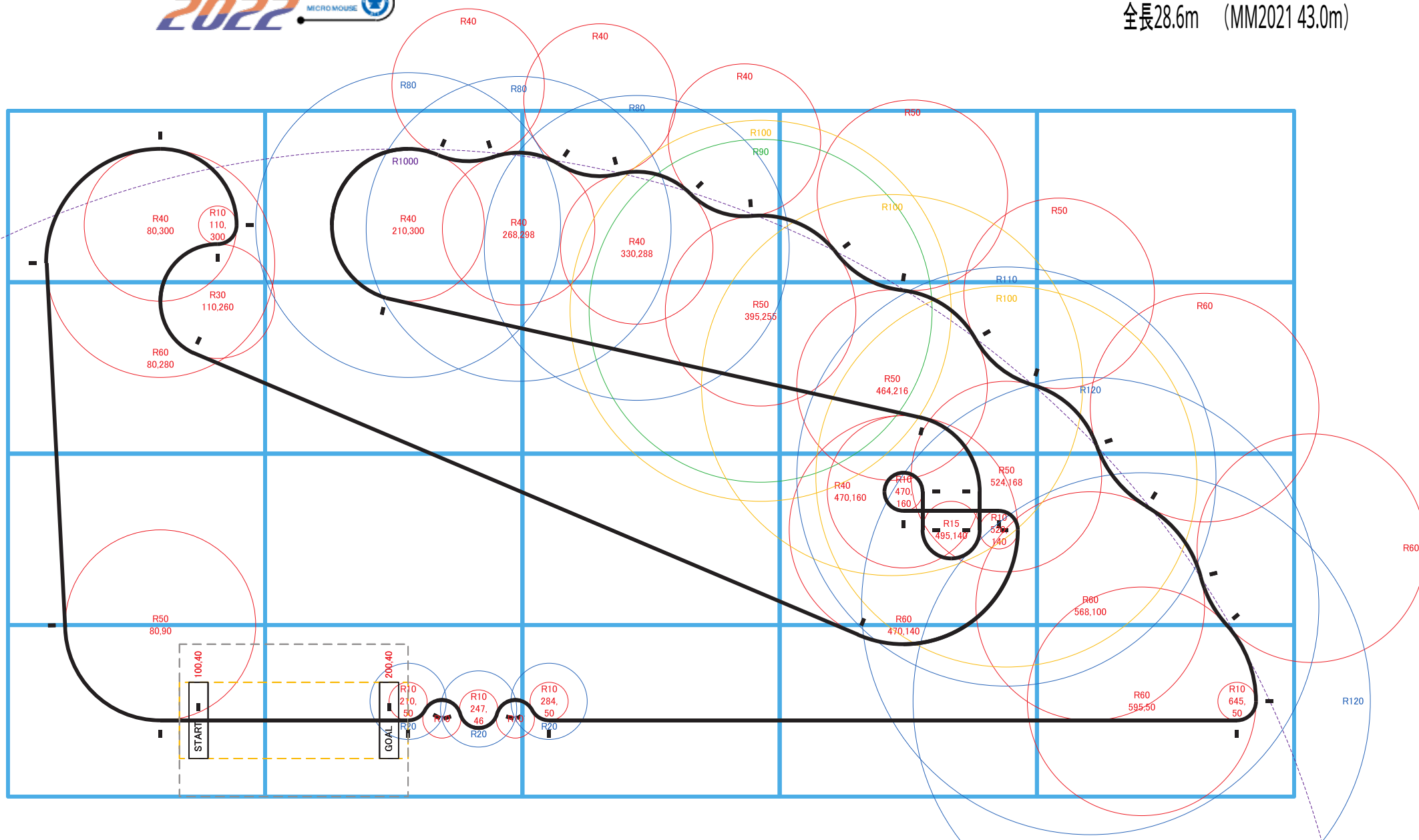
順位	出走No	ロボット名／参加者名／所属	BEST	TR1	TR2	TR3	TR4	TR5	賞
	RT56	Empireo 赤川 航希 極東技術結社 群馬支部	R	F 0:46.439	F 0:47.277	T 0:47.806			
	RT58	GodSpeed2021 黒川 旭 極東技術結社 鎌倉支部	R	R	R	R	R	R	
	RT59	RS-116 遠藤 隆記 極東技術結社	R	F 0:15.128	F 0:15.099	F 0:07.682	F 0:15.051		
K	RT31	aldebaran 高村 紀之 福井大学 からくり工房 I.Sys							
K	RT42	Alias 永木 悠暉 reRo							
K	RT50	NCC-AS 阿部 秋也 新潟コンピュータ専門学校							
K	RT52	Reze 尾山 颯汰 立命館大学ロボット技術研究会 / AIOL							

凡例 R:リタイア T:タイムアウト(参考記録) F:ゴール不停止(参考記録) K:棄権

特別賞(団体) reRo

ロボットレース競技

全長28.6m (MM2021 43.0m)



参加ロボット

テクニカルデータ



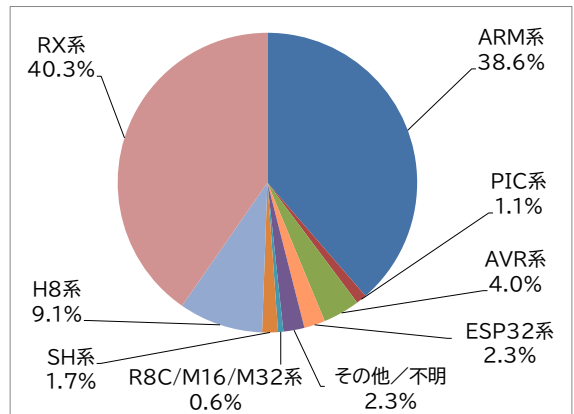
●ロボットの主な仕様の集計



使用 CPU

競技	CPU シリーズ	集計
マイクロマウス競技 ファイナル	ARM系	8
	RX系	10
	ESP32系	2
マイクロマウス競技 セミファイナル	ARM系	5
	RX系	21
	H8系	1
	SH系	1
クラシックマウス競技	ARM系	27
	RX系	22
	H8系	14
	ESP32系	1
	その他・未回答	2
ロボトレース競技	ARM系	27
	RX系	18
	H8系	1
	R8C/M16/M32系	1
	PIC系	2
	AVR系	8
	ESP32系	1
	その他・未回答	2

全出場者の利用マイコンの割合



利用者の多い市販マイコンボード
 Raspberry Pi Pico
 秋月 RX220 マイコンボード
 STM32 Nucleo Board
 ESP32

ロボット操舵方式

競技	ロボットの操舵方式	集計
マイクロマウス競技 ファイナル	左右(2輪)速度差方式	10
	左右(4輪)速度差方式	10
マイクロマウス競技 セミファイナル	左右(2輪)速度差方式	27
	左右(4輪)速度差方式	1
クラシックマウス競技	左右(2輪)速度差方式	57
	左右(4輪)速度差方式	7
	未回答	3
ロボトレース競技	左右(2輪)速度差方式	35
	左右(4輪)速度差方式	23
	ステアリング(舵切り輪)型	1
	全方位	1
	未回答	1

走行用モータ

走行モータ種類	集計
DCモータ	20
ステッピングモータ	0
DCモータ	10
ステッピングモータ	18
DCモータ	21
ステッピングモータ	44
未回答	2
DCモータ	49
ステッピングモータ	12

搭載している測距センサ、ライン検出センサ、その他センサ [台] 重複回答あり

競技	赤外線センサ	可視光センサ	CCD	ジャイロ	光学式エンコーダ	磁気式エンコーダ
マイクロマウス競技 ファイナル	20	0	0	20	5	14
マイクロマウス競技 セミファイナル	24	4	0	10	0	9
クラシックマウス競技	32	33	0	23	0	15
ロボトレース競技	61	12	0	26	8	18

重量

競技	ロボット重量[g]	集計
マイクロマウス競技 ファイナル	1~10g	2
	11~20g	11
	21~30g	6
	200~300g	1
マイクロマウス競技 セミファイナル	1~20g	2
	21~30g	8
	31~100g	2
	101~200g	1
	201~400g	15
クラシックマウス競技	1~50g	3
	51~100g	5
	101~200g	14
	201~300g	2
	301~500g	3
	501~800g	37
	未回答	3
ロボットレース競技	1~100g	8
	101~200g	26
	201~400g	13
	401~700g	11
	701~1200g	3

搭載バッテリー

バッテリー種類	集計
LiPo	20
LiPo	28
LiPo	64
LiFe	1
未回答	2
LiPo	56
LiFe	3
アルカリ乾電池	2

探索アルゴリズム／トレースコース記憶

競技	探索アルゴリズム	集計
マイクロマウス競技 ファイナル	足立法	19
	求心法をベースとして足立法の考え方を取り入れた方法	1
マイクロマウス競技 セミファイナル	足立法	25
	未回答	3
クラシックマウス競技	足立法	25
	左手法	0
	左手法+求心法	1
	求心法	2
	未回答	7
ロボットレース競技	コース記憶あり	25
	コース記憶なし	34
	未回答	2

ロボット作りに取り組んでいる期間

競技	1年め	2年目	3年目	4年目	5~9年目	10~14年目	20~29年目	30年以上	未回答
MM	4	1	1	6	4	2	2		
MS	13	6	1	1	2	2	1	1	1
CM	30	10	2	5	5	5	4	2	4
RT	35	4	2	3	8	4	1	3	1

ロボットの拡大写真は、Web で閲覧が可能です。

<https://www.ntf.or.jp/mouse/micromouse2022/AllJapan/robots/index.html>

マイクロマウス競技ファイナル

MM01

No name1 (No name one ノーネームワン)

参加者: 合田 直史

所属: 大阪電気通信大学 自由工房



- 製作 [機械系] 市販のキットを利用 / 期間: 1ヶ月 [電気系] 市販のキットを利用 / 期間: 1ヶ月 [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: 2年
- スペック 53 x 39 x 16 [mm] 23[g]機構: 左右(2輪)速度差方式 動輪: 2輪/直径13.4mm 幅3.8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 2[m/s]/加速度 2.5 [m/s/s]/旋回 0.4[m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas RX631(R5F5631MDDFL)/96[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 64 [kB]/Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo/ 1 [セル or 本]/3.7[V]/150[mAh]/SureHobby
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個]/ MK06-4.5 モータドライバ IC: DRV8838
- センサ 赤外線センサ: 4 [個]/ LBR-127 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個]/ ICM-20648 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個]/ MA700 / 磁気式 /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR この機体は、2021年(去年)に株式会社アールティ様の学生応援キャンペーンで、自由工房としていただいたものです。いただいてから調整やソフトの改造を行っています。学生大会では斜め走行を用意していましたが、完走はできませんでしたので今回こそは!!

MM02

TRIAL (トライアル)

参加者: 佐藤 玲於

所属: reRo



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 2か月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 3か月 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 3か月
- スペック 64 x 45 x 22 [mm] 70[g]機構: 左右(2輪)速度差方式 動輪: 2輪/直径20mm 幅4mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系/STmicro STM32F405RGT6/168[MHz]/ROM 1.024 [MB]/RAM 192 [kB]/Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo/ 2 [セル or 本]/8.4[V]/110[mAh]/不明
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個]/ FAULHABER 1717T006SR-6V モータドライバ IC: Texas Instruments DRV8838
- センサ 赤外線センサ: 4 [個]/ Lite-On, LTE-4206 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個]/ TDK, ICM20648 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個]/ FAULHABER, IEH2-4096 / 光学式 /
- 開発環境 STM32CubeIDE / CAD: Autodesk Inventor2020, Kicad
- 探索アルゴリズム 足立法でゴール後、深さ優先探索に切り替え
- ロボットPR FAULHABER社の1717モータを使った二輪マウスです。周りの機体より大きいですが、斜め走行はできるサイズに収めてあります。また、2021年のセミファイナル以降、タイヤをシリコンシートに変えてグリップを強化し、ターン速度を180[mm/s]から240[mm/s]にアップしました。

MM03

HM Starterkit

(エイチエムスターキット)

参加者: 安藤 大輝

所属: オートメーション研究部



- 製作 [機械系] 市販のキットを利用 / 期間: 0日 [電気系] 市販のキットを利用 / 期間: 0日 [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: 3か月
- スペック 53 x 39 x 16 [mm] 23[g]機構: 左右(2輪)速度差方式 動輪: 2輪/直径13mm 幅3mm 補助輪なし 最高速度: 直線 1[m/s]/加速度 3 [m/s/s]/旋回 0.3[m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas RX631(R5F5631MDDFL)/96[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 64 [kB]/Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo/ 1 [セル or 本]/3.7[V]/150[mAh]/SureHobby
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個]/ MK06-4.5 モータドライバ IC: DRV8838
- センサ 赤外線センサ: 4 [個]/ LBR-127 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個]/ ICM-20648 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個]/ MA700 / 磁気式 /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD: fusion360, Eagle
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR サンプルプログラムにスラローム走行や、最短走行用の変更を加えました。

MM04

班渠 2 (hankyo2 ハンキョツー)

参加者: 佐藤 翔

所属: アールティマウス部



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 1年 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 1年 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 2年
- スペック 53 x 39 x 16 [mm] 23[g]機構: 左右(4輪)速度差方式 動輪: 4輪/直径13mm 幅3mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系/STmicro STM32G474CET6/170[MHz]/ROM 512 [kB]/RAM 128 [kB]/Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo/ 1 [セル or 本]/3.7[V]/70[mAh]/不明
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個]/ MK06-4.5 モータドライバ IC: DRV8836 吸引用 DCモータ 1 [個]/ M412PA
- センサ 赤外線センサ: 4 [個]/ OS1F5U3A11C, LTR-4206E / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個]/ ICM-42688-P / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個]/ MA702 / 磁気式 /
- 開発環境 STM32CubeIDE / CAD: Fusion360, KiCad
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 去年使用した機体でソフト改良中吸引ファンの形状をこだわっているため、吸引を生かした走行ができるように調整中(間に合っていない)

マイクロマウス競技ファイナル

MM05

ぷちぷち3号

(Puchi Petit 3rd プチプチサンゴウ)

参加者: 鱒淵 祥司

所属: アニキと愉快的仲間たち



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 1か月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 2か月 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 3か月
- スペック 60 x 24 x 17.3 [mm] 6.3[g]機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 13.7mm 幅 2mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32F413CGU / 72 [MHz] / ROM 1.024 [MB] / RAM 320 [kB] / Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo / 1 [セル or 本] / 3.7[V] / 30 [mAh] / 不明
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個] / 不明 モータドライバ IC: DRV8836 サイクロン吸着 DCモータ 1 [個] / 不明
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / OPV322, SD2420 / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / 1つの LED 駆動回路、1つのセンサアンプで 4組のセンサを時分割駆動ジャイロセンサ: 1 [個] / ICM-42688-P / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / NJL5901AR-1 / 光学式 / その他: 1 [個] / タッチセンサ / 入力インターフェース用
- 開発環境 GCC / CAD: SakraCad, Fusion360, KiCad5
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 幅 24mm、重量 6g 台の小型で軽量のマウスです。サイクロン吸着機構? という、従来の吸引とは異なる仕組みで地面に張り付く機構を搭載しました。吸引用のスカートがなく走行抵抗を犠牲にせずにするので、小型軽量のマシンにも向いている機構だと考えています。また、一つの回路で 4つの壁センサを時分割駆動したり、自作の紙製ロータリーエンコーダーなどの工夫をしています。

MM06

maelstrom_v2

(メイシルトロームブイツー)

参加者: 三村 祐希也

所属: 神戸市立科学技術高等学校

科学技術研究会



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 1ヶ月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 1ヶ月 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 2週間
- スペック 50 x 38 x 30 [mm] 15[g]機構: 左右 (4輪) 速度差方式 動輪: 4輪 / 直径 13.5mm 幅 3.8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 ?? [m/s] / 加速度 ?? [m/s/s] / 旋回 ?? [m/s]
- 使用マイコン その他 / Espressif Systems esp32 pico d4 / 240 [MHz] / ROM 4 [MB] / RAM 520 [kB] / Data Flash 4 [MB]
- 電池 LiPo / 1 [セル or 本] / 3.7[V] / 70 [mAh] / 不明
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個] / 不明 モータドライバ IC: drv8835 吸引 DCモータ 1 [個] / Amazon で購入した $\phi 4 \times 12$ モータ
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / OSI5FU3A11C と LTR-4206E の組み合わせ / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / as5048 / 磁気式 /
- 開発環境 vscode / CAD: fusion360
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 基板の小型化などを行い、前作より軽量化を行いました。今年度が初めての大会参加なので、まずは完走を頑張ります。

MM07

M-cube (エムキューブ)

参加者: 畠井 悠希

所属: K. G. ロボコンサークル ~

AiMeiBA ~



- 製作 [機械系] 市販のキットを利用 / 期間: 1か月 [電気系] 市販のキットを利用 / 期間: 1か月 [ソフト] 本や Web のサンプルプログラムを改良 / 期間: 6か月
- スペック 53 x 39 x 22 [mm] 23[g]機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 12.75mm 幅 3.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX系 / Renesas RT-HM-SK / 96 [MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo / 1 [セル or 本] / 3.7[V] / 150 [mAh] / JJRC
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個] / DIDELE モータドライバ IC:
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / Letex Technology Corp. LBR-127 / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / ICM-20648 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 1 [個] / MA700 /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD: SolidWorks
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 株式会社アールティの HM-StarterKit を使用して作製しました。グループでソフト班とハード班に分かれて大会に向けて準備してきました。ハード班は、バッテリーを乗せるためのカバーを CAD でモデリングし、3D プリンターで印刷しました。それによりバッテリーを安定的に乗せることに成功しました。また、部室に実物大の迷路を自作することで、本番への対策も行いました。ソフト班では PID ゲインを何度も微調整を重ね、かなりの精度で設定することができました。学生大会ではスラローム走行を実装しかなり速くなりました。

マイクロマウス競技ファイナル

MM08

しゅべるま〜じゅにあ v2

(Syuberuma-Junior シュベルマジュニアブイツウ)

参加者：今井 康博

所属：D-The-Star



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間：1か月 [電気系] プリント基板(自分で設計) / 期間：1か月 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間：3か月
- スパック 50 x 30 x 24 [mm] 15[g] 機構：左右(4輪) 速度差方式 動輪：4輪/直径12mm 幅3.5mm 補助輪なし 最高速度：直線 3[m/s]/加速度 15 [m/s/s]/旋回 0.8[m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas R5F5631PDxFL/100[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 64 [MB]/Data Flash 2 [MB]
- 電池 LiPo / 1 [セル or 本]/3.7[V]/50[mAh]/ノーブランド
- モーター 走行用：DCモーター 2 [個]/mk06-4.5 モータードライバIC：78H653FTG 吸引用モーター DCモーター 1 [個]/ノーブランド
- センサ 赤外線センサ：2 [個]/AM2520P3C03-P22 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ：1 [個]/MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ：2 [個] / 自作 / 光学式 /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD: Fusion, Kicad
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 機体軽量化のため、濃淡の印刷した紙を使った自作エンコーダーを作成

MM09

ロング19号機

(Long19 ロングジュウキュウゴウキ)

参加者：小峰 直樹



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間：昨年から変更なし [電気系] プリント基板(自分で設計) / 期間：昨年から変更なし [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間：昨年+数日くらい?
- スパック 44.5 x 37 x 17.5 [mm] 16[g] 機構：左右(4輪) 速度差方式 動輪：4輪/直径13.56mm 幅3.5mm 補助輪なし 最高速度：直線 3[m/s]/加速度 11 [m/s/s]/旋回 1.1[m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas RX651/120[MHz]/ROM 2 [MB]/RAM 640 [kB]/Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo / 1 [セル or 本]/3.7[V]/100[mAh]/ドローン用
- モーター 走行用：DCモーター 2 [個]/DIDEL MK06-4.5 モータードライバIC：TI DRV8835 吸着ファン用 DCモーター 1 [個]/DIDEL MK06-4.5
- センサ 赤外線センサ：4 [個]/OSI5FU3A11 + SFH309 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 定電流ICによる駆動ジャイロセンサ：1 [個]/STMicro LSM6DS3 / エンコーダ：2 [個]/AMS AS5047P / 磁気式 /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD: 機械CAD:Fusion360、基板CAD:Eagle
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 基本的に昨年と同じですが、昨年の関西地区大会で発生したセンサトラブル対策として外乱光の強さに応じてAD値-距離変換の計算を変えるアルゴリズムを実装しました。秋月の赤外LED照明を照射しても動作するようになったので、今年は安定して走り切りたいです。 / 紹介サイト <https://longmouse.web.fc2.com/mymouse/long19/index.html>

MM10

石田式マウス

(ishida mouse イシダシキマウス)

参加者：石田 雅弥

所属：名古屋工学院専門学校



- 製作 [機械系] 市販のキットを利用 / 期間：0カ月 [電気系] 市販のキットを利用 / 期間：0カ月 [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間：3カ月
- スパック 53 x 40 x 12 [mm] 20[g] 機構：左右(2輪) 速度差方式 動輪：2輪/直径13mm 幅3mm 補助輪なし 最高速度：直線 1[m/s]/加速度 2 [m/s/s]/旋回 0.4[m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas RX631/96[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 64 [kB]/Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo / 1 [セル or 本]/3.7[V]/150[mAh]/JRCC
- モーター 走行用：DCモーター 2 [個]/MK06-4.5 モータードライバIC：
- センサ 赤外線センサ：4 [個]/LBR-127 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ：1 [個]/ICM-20648 / デジタル値出力型 / エンコーダ：2 [個]/MA700 / 磁気式 /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 探索走行を丁寧に、時間をなるべく使わないように仕上げました 32x32 迷路は殆ど走りこんでいないので、見つけてないバグが埋まっているかもしれません 本番では何事も無いことを祈ります

マイクロマウス競技ファイナル

MM11

type4-w (タイプフォー)
参加者: 浜砂 智



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 1週間 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 1週間 [ソフト] 本やWebのサンプルプログラムを改良 / 期間: 1年以上(前機体の引継ぎ)
- スパック 58 x 39 x 21 [mm] 20[g] 機構: 左右(2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径14mm 幅4mm 補助輪なし 最高速度: 直線 4.0[m/s] / 加速度 20 [m/s/s] / 旋回 1.2[m/s]
- 使用マイコン ARM系 / STmicro stm32f446ret6 / 50[MHz] / ROM 384 [kB] / RAM 128 [kB] / Data Flash 128 [kB]
- 電池 LiPo / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 70[mAh] / Indoor Airplane
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個] / MK-06-4.5 モータドライバIC: Ti DRV8835 吸引ファン用 DCモータ 1 [個] / CL-0614-10250-7
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / OS15FU3A11C+LTR-4206E / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / TDK ICM20648 // エンコーダ: 2 [個] / mps MA702 / 磁気式 /
- 開発環境 STM32CubeIDE / CAD: 機械CAD: Fusion360, 基板CAD: KiCad
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 徳(バッテリー)を2つ積んでいる機体です。今年度は32x32走るつもりで昨年度から準備をしてきました。最短は走れなくても、探索ができればいいなと思っています。

MM12

こじまうす 18
(KOJIMOUSE18 コジマウスエイティーン)
参加者: 小島 宏一



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 1年 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 2ヶ月 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 1ヶ月
- スパック 68 x 38 x 23 [mm] 10.5[g] 機構: 左右(2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径12.5mm 幅3mm 補助輪なし 最高速度: 直線 4[m/s] / 加速度 12 [m/s/s] / 旋回 1[m/s]
- 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32F411CEU / 32[MHz] / ROM 512 [kB] / RAM 128 [kB] / Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo / 1 [セル or 本] / 3.7[V] / 70[mAh] / 不明
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個] / アーテック 8712 モータドライバIC: DRV8836 (Texas Instruments) ファン DCモータ 1 [個] / MK04-07
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / OSRAM, SFH229FA / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / STMicro, LSM6DSR // エンコーダ: 2 [個] / 自作 / 光学式 / その他: 1 [個] / STMicro, LSM6DSR / 加速度センサ (ジャイロセンサと同一パッケージ)
- 開発環境 GCC / CAD: LibreCAD, KiCAD
- 探索アルゴリズム 求心法をベースとして足立法の考え方を取り入れた方法
- ロボットPR 6年ぶりの新作マウスです。吸引ファンを搭載しつつも極力軽く仕上げました。(壊れるかもしれないけど大丈夫) 自作エンコーダ、CNC切削による部品自作、リフロー半田付けによる小型部品の搭載により軽量化できました。(速く走るかは別問題) 2月1日時点でまだ迷路に置いたことがありません!!! / 紹介サイト <https://kojimousenote.blogspot.com/>

MM13

Exia/SnowWhite
(エクシア スノウホワイト)
参加者: 平松 直人
所属: Mice Busters



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 3ヶ月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 12時間 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 2ヶ月
- スパック 54 x 38 x 21 [mm] 21[g] 機構: 左右(4輪) 速度差方式 動輪: 4輪 / 直径13mm 幅3.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン その他 / Espressif Systems ESP32-S3FN8 / 240[MHz] / ROM 384 [kB] / RAM 512 [kB] / Data Flash 8 [MB]
- 電池 LiPo / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 120[mAh] / PEANUTS
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個] / HT02 モータドライバIC: TB6614FNG 吸引 DCモータ 1 [個] / CL-0614-10250-7
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / OS15FU3A11C LTR-4206E / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / LSM6DSR / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / AS5147P / 磁気式 /
- 開発環境 ESP-IDF / CAD: Eagle Fusion360 鍋CAD
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 秋の地区大会でセンサーの性能限界が判明したため、見た目はそのままに駆動力向上を狙った機体を新たに作り直しました。特に低速域の位置と速度制御を安定にするため、オリジナルのエンコーダユニットを作成。一般的なホイール側にエンコーダをつけた場合の約4倍程度の精度を確保し、他にも工夫することで秋頃から約16倍の精度向上を実現しました。マウスでは採用数が少ないESP32というIoT向けのマイコンを採用。2コアのCPUとメモリマネージャ機能を活かすため、通常、組み込みでは邪道とされるメモリの動的確保を迷路探索アルゴリズムに多用することで、複雑な実装を短時間で実現しました。 / 紹介サイト <https://github.com/Naophis/Exia7th>

マイクロマウス競技ファイナル

MM14

Sylphy Echo (シルフィーエコー)

参加者: 古川 大貴

所属: D-The-Star



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 2週間 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 3ヶ月 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 20日
- スペック 55 x 38 x 17 [mm] 15[g] 機構: 左右 (4輪) 速度差方式 動輪: 4輪 / 直径 13mm 幅 3.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32F413CHU6 / 48[MHz] / ROM 1.5 [MB] / RAM 320 [kB] / Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 50[mAh] / 不明
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個] / MK06-4.5 モータドライバ IC: DRV8835 吸引 DCモータ 1 [個] / FIT0790
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / LTR-4206 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / LSM6DSRX / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / AS5055A / 磁気式 /
- 開発環境 VSCode / CAD: Fusion360, KiCAD
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 前作で苦戦した昇圧回路を廃止しシンプルに2セルのLiPoを載せました。重量が増えないように前作で培った省エネ技術を活かしてLiPoを小さくしたり、電流制限がなくなったのでモータドライバを強化したり吸引ファンを大きくしたりしています。エントリー時点でまだ迷路に置くことすらできていないですが残り20日で完走目指して頑張ります。

MM15

Spangle v4 (スパンコール)

参加者: 徳永 弦久

所属: 極東技術結社



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 3ヶ月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 3ヶ月 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 3ヶ月
- スペック 56 x 38 x 20 [mm] 17.3[g] 機構: 左右 (4輪) 速度差方式 動輪: 4輪 / 直径 13.3mm 幅 3.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 3[m/s] / 加速度 20 [m/s/s] / 旋回 1.1[m/s]
- 使用マイコン RX系 / Renesas Renesas R5F5631MCDL-V0 / 96[MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo / 1 [セル or 本] / 3.7[V] / 70[mAh] / Hyperion
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個] / ドローン用、品番不明 モータドライバ IC: DRV8836 吸引ファン用 DCモータ 1 [個] / M412PA
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / OS15FU3A11C + LTR-4206E / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / MPU-6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / 7S-200-2MC-50-00E / 光学式 /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD: 機械CAD: Fusion360、基板CAD: KiCad
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 自分のマウスで初めてダイクストラ法での最適経路導出にチャレンジした機体です。全面探索からの最適経路での最短走行を目指します

MM16

djtkuwaganon_act4

(ダイジェットクワガノンアクトフォー)

参加者: 高橋 良太

所属: D-The-Star



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 1か月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 1か月 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 1か月
- スペック 60 x 37 x 20 [mm] 17[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 14.2mm 幅 4.2mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX系 / Renesas RX71M / 96[MHz] / ROM 2 [MB] / RAM 552 [kB] / Data Flash 64 [kB]
- 電池 LiPo / 2 [セル or 本] / 3.7[V] / 70[mAh] / hyperion
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個] / aitendoで購入した謎モータ モータドライバ IC: TC78H635FTG 吸着用 DCモータ 2 [個] / aitendoで購入した謎モータ
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / AM2520P3C03-P22、SMB294008G / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / ASM330LHH / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / MA730 / 磁気式 /
- 開発環境 GNU-RX gcc / CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法+未探索区画優先
- ロボットPR さらなるパワーを求めてバッテリーを2セル化した機体です。吸引ユニットを2つ搭載することで自重の6倍以上の荷重を発生させることができます。このロボットは今年4台目の新作ロボットで1~3号機の要素技術を結集して作成しました。LGAパッケージのマイコンを2層基板で配線するチャレンジ、IMUの複数搭載、走行モーターの熱を吸着用ファンで空冷するシステム、CFRP削り出しギアの採用といった特徴を備えています。

MM17

Entrance_v2 (エントランスブイター)

参加者: 木村 威

所属: 早稲田大学 WMMC



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 1ヶ月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 2ヶ月 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 4ヶ月
- スペック 67 x 39 x 13 [mm] 9.7[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 13mm 幅 3mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX系 / Renesas RX631 / 96[MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo / 1 [セル or 本] / 3.7[V] / 50[mAh] / indoor airplane world
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個] / DIDEL MK06-4.5 モータドライバ IC: DRV8835
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / OS15FU3A11C+LTR-209 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / MPU-6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / AS5147P / 磁気式 /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD: KiCad, Autodesk Inventor
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 昨年の機体"Entrance"のマイナーチェンジ機です。モータドライバICの変更と気持ちばかりの軽量化を行いました。ソフトウェアも大会シーズンを通して進化し、主に制御面が良くなったことで安定性と速度域が上がっています。

マイクロマウス競技ファイナル

MM18

x12 (トゥエルブ)

参加者: 瀬谷 勇太

所属: OOEDO SAMURAI



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 2か月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 2か月 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 1年
- スパック 58 x 38 x 25 [mm] 18[g]機構: 左右 (4輪) 速度差方式 動輪: 4輪 / 直径 37mm 幅 7mm 補助輪なし 最高速度: 直線 4[m/s] / 加速度 14 [m/s/s] / 旋回 1.1[m/s]
- 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32F411CEU6 / 80[MHz] / ROM 512 [kB] / RAM 128 [kB] / Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 100[mAh] / 不明
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個] / 不明 モータドライバ IC: DRV8835 吸引用 DCモータ 1 [個] / 不明
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / LTR-4206E / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / AS5047P / 磁気式 /
- 開発環境 GCC / CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 学生大会で1週間開発 RTA をして完成した機体です。ちゃんと本番で動いてくれた鋼の意思を持ったロボット? です。学生大会以来おやすみしてもらっていました。

MM19

Fantom4th (ファントムフォース)

参加者: 松井 祐樹

所属: D-The-Star



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 1か月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 1年 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 6か月
- スパック 55 x 38 x 20 [mm] 15.6[g]機構: 左右 (4輪) 速度差方式 動輪: 4輪 / 直径 12.7mm 幅 3.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 ?[m/s] / 加速度 25 [m/s/s] / 旋回 1.8[m/s]
- 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32F411CEU6 / 40[MHz] / ROM 512 [kB] / RAM 128 [kB] / Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 50[mAh] / IndoorAirplane
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個] / Mk-06-4.5 モータドライバ IC: MP6550 吸引 DCモータ 1 [個] / CL-0614-10250-7
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / Optek OP265AD / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / LSM6DSRXTR / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / AS5050 / 磁気式 /
- 開発環境 GCC / CAD: Fusion360, AutoCAD, KiCAD
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR もしかしたら世界初かもしれない、リチウムポリマー電池 3セルの DC モーターマウスです。

MM20

紫電 Neo (Siden Neo シデン ネオ)

参加者: 宇都宮 正和

所属: D-The-Star



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 1か月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 2か月 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 2か月
- スパック 59 x 38 x 23 [mm] 21[g]機構: 左右 (4輪) 速度差方式 動輪: 4輪 / 直径 13.2mm 幅 3.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 4[m/s] / 加速度 15 [m/s/s] / 旋回 -[m/s]
- 使用マイコン RX系 / Renesas R5F5631MCDL / 100[MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 150[mAh] / Liter energy battery
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個] / 不明 モータドライバ IC: DRV8835:T1 吸引 DCモータ 1 [個] / 不明
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / LTR209:Lite On / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / ism330dhcx:STMicroelectronics / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / AS5055:ams / 磁気式 /
- 開発環境 GCC + e2 Studio / CAD: 機械: Fusion360 基板: Quadcept
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 前作のボトルネックであったジャイロレンジを 2000deg から 4000deg 対応品に変更、さらにバッテリー 2~3セル対応にすることでより高速で走ることを狙っています。ハーフサイズですが機体名にもある 10年前に製作した 4輪+吸引のクラシックマウス「紫電」のパラメータを一部超えています。

マイクロマウス競技セミファイナル

MS01

ぼっちぎマウス

(Bocchiza Mouse ボッチザマウス)

参加者: 大塚 万聖

所属: 東京工芸大学からくり工房



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 1ヶ月 [電気系] 学校やサークルの設計、ユニバーサル / 期間: 1ヶ月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 1ヶ月
- スバック 92 x 66 x 78 [mm] 259[g]機構: 左右(2輪)速度差方式 動輪: 2輪/直径 15mm 幅 8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系/Raspberry Pi 財団 RP2040/133[MHz]/ROM 16 [kB]/RAM 264 [kB]/Data Flash 2 [MB]
- 電池 LiPo/ 3 [セル or 本]/11.1[V]/360[mAh]/Tahmazo
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個]/ PKP213U05A モータドライバ IC: SLA7078MPRT
- センサ 可視光センサ: 3 [個]/ YZ000 / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / 赤色
- 開発環境 Visual Studio Code / CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 現在、サークルで使われているタイプのマウスを使用しているためこのような名前にしました。

MS02

とろろヒレカツ

(Tororo hirekatsu トロロヒレカツ)

参加者: 坂本 匠杜

所属: 東京工芸大学からくり工房



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 1カ月 [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 / 期間: 1カ月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 1カ月
- スバック 92 x 66 x 78 [mm] 259[g]機構: 左右(2輪)速度差方式 動輪: 2輪/直径 15mm 幅 8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系/Raspberry Pi 財団 RP2040/133[MHz]/ROM 16 [kB]/RAM 264 [kB]/Data Flash 2 [MB]
- 電池 LiPo/ 3 [セル or 本]/11.1[V]/360[mAh]/Tahmazo
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個]/ RKP213U05A モータドライバ IC: SLA7078MPRT
- センサ 可視光センサ: 3 [個]/ YZ000 / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / 赤色
- 開発環境 Visual Studio Code / CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 小型ステッピングモーターを使っています。

MS03

かかし

(Kakasi カカシ)

参加者: 佐藤 拓都

所属: 東京工芸大学からくり工房



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 1カ月 [電気系] 学校やサークルの設計、ユニバーサル / 期間: 1カ月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 2カ月
- スバック 92 x 66 x 78 [mm] 259[g]機構: 左右(2輪)速度差方式 動輪: 2輪/直径 15mm 幅 8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系/Raspberry Pi 財団 RP2040/133[MHz]/ROM 16 [kB]/RAM 264 [kB]/Data Flash 2 [kB]
- 電池 LiPo/ 3 [セル or 本]/11.1[V]/360[mAh]/Tahmazo
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個]/ PKP213U05A モータドライバ IC: SLA7078MPRT
- センサ 可視光センサ: 3 [個]/ YZ000 / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / 赤色
- 開発環境 Visual Studio Code / CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 今回はスラローム走行にチャレンジしました。

MS04

ツヴァイ

(tuvai ツヴァイ)

参加者: 下島 皆人

所属: 東京工芸大学からくり工房



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 1ヶ月 [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 / 期間: 1ヶ月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 1ヶ月
- スバック 92 x 66 x 78 [mm] 259[g]機構: 左右(2輪)速度差方式 動輪: 2輪/直径 15mm 幅 8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系/Raspberry Pi 財団 RP2040/133[MHz]/ROM 16 [kB]/RAM 264 [kB]/Data Flash 2 [MB]
- 電池 LiPo/ 3 [セル or 本]/11.1[V]/360[mAh]/Tahmazo
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個]/ RKP213U05A モータドライバ IC: SLA7078MPRT
- センサ 可視光センサ: 3 [個]/ YZ000 / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / 赤色
- 開発環境 Visual Studio Code / CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR ギリギリ間に合いました。

マイクロマウス競技セミファイナル

MS05

ion (イオン)

参加者: 大嶽 結衣

所属: MiceOB / team Rx



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 24 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 24 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 12
- スパック 50 x 40 x 55 [mm] 20[g]機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径10mm 幅4mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度[m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas RX-62T/100[MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 256 [kB] / Data Flash 256 [kB]
- 電池 LiPo / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 180[mAh] / Hyperion
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個] / mk-06 モータドライバ IC:
- センサ 赤外線センサ: 6 [個] / ジャイロセンサ: 1 [個] / MPU6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / AS5145B-HSST /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD: Fusion360, Eagle
- 探索アルゴリズム 未回答
- ロボットPR 新作り始めて三年目です。そろそろ走りたい。

MS06

はんしんよく (半身浴) BU2

(hannsinnyoku BU2 ハンシンヨクビーユウニ)

参加者: いとう ひさし



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 三か月くらい [電気系] その他 / 期間: 二か月くらい [ソフト] その他 / 期間: 二か月くらい
- スパック 100 x 70 x 95 [mm] 250[g]機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径22mm 幅3mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度[m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン H8系/Renesas H8 3694F/20[MHz] / ROM 32 [kB] / RAM 2 [kB] / Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 450[mAh] / VCANZ
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / 多摩川精機 TS3692N65 モータドライバ IC: Pololu DRV8834 冷却用ファン DCモータ 1 [個] / 不明
- センサ 赤外線センサ: 3 [個] / ローム RPR-220 / 距離センサ (反射光量をAD変換) /
- 開発環境 GDLソフト / CAD: KiCad, Fusion360
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 鈴木先生のユニバーサルマウスの回路を基に作成したステッピングモータをバイポーラモータにするためにドライバを変更したものです。メイン基板は全身浴BU3と同じものです。足回りセンサが違うだけです。足回りはステッピングモータを使ってハーフに収まるように作成しました。車輪やギヤ、モータマウントなどを3Dプリンタで作成しています。モータの発熱が大きいので冷却用のファンがついています。

MS07

HM-2020 改

(エッチエムニセンニジュウカイ)

参加者: 西崎 伸吾

所属: 厚木ロボット研究会



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 1か月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 1か月 [ソフト] 本やWebのサンプルプログラムを改良 / 期間: 1か月
- スパック 65 x 60 x 85 [mm] 240[g]機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径40mm 幅5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 0.5[m/s] / 加速度 1.5 [m/s/s] / 旋回 1.0[m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas RX111/32[MHz] / ROM 128 [kB] / RAM 16 [kB] / Data Flash 2 [kB]
- 電池 LiPo / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 320[mAh] / Hyperion
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / 多摩川精機 TS3636N2 モータドライバ IC: モータドライバ IC: TI DRV8834
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / Letex Technology Corp. LBR-127HLD / 距離センサ (反射光量をAD変換) /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD: Fusion360 / KiCad
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 2019年大会参加のマシンを微修正したものです。完走して記録を残せれば良しとします。

MS08

DURANDAL (デュランダル)

参加者: 笹谷 禎伸

所属: からくり工房 A:Mac



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 2か月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 1か月 [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: 1か月
- スパック 53 x 38 x 16 [mm] 100[g]機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径17mm 幅2.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度[m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン SH系/Renesas SH7125/12.5[MHz] / ROM 128 [kB] / RAM 8 [kB] / Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 150[mAh] / JJRC
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / SANYO_SH2141-5541 モータドライバ IC: DRV8834
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / SFH309A 5/6 / 距離センサ (反射光量をAD変換) /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD: FUSION360 / KiCad
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR サイズは斜め走行ができる幅になる様に拘りました。ステッピングモータは機構的にスペースを占有するので小さくするのに苦労しました。サイズを小さくするために1つのモータの軸に2輪のタイヤを設置することで、タイヤマウント削減し省スペース化しました。今迄曖昧だった、電池設置場所や機械部品をCADで配置検討を行い、後戻りや急場しのぎの作成をなるべく避けました。マイコンはRX631に変更する予定でしたが、断念してSHマイコンのままです。センサーは前述の省スペース化のため、LEDをφ3mmのものを使用しています。プログラムはPicoのモノを流用しています。

マイクロマウス競技セミファイナル

MS09

2代目はしごの高

(nidaime hashigonodaka ニダイメハシゴノダカ)

参加者: 小高 章

所属: 日本工学院八王子専門学校



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 前の機体の物を引用 [電気系] 学校やサークルの設計、ユニバーサル / 期間: 1 ヶ月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 高校在学時に改良を加えたプログラム
- スパック 97 x 60 x 47 [mm] 210[g] 機構: 左右 (2 輪) 速度差方式 動輪: 2 輪 / 直径 25mm 幅 48.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 150[m/s] / 加速度 0.3 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX 系 / Renesas Renesas RX220 / 20[MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 16 [kB] / Data Flash 8 [kB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 240[mAh] / HYPERION
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ PKP213D05A モータドライバ IC: ステッピングモータドライバ TB6608
- センサ 赤外線センサ: 3 [個] / SFH313FA / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /
- 開発環境 ルネサス CS+ / CAD: Autodesk inventor
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボット PR 高校在学時に作ったロボットを参考に、もう一度基板を作り直しました。ただ作り直しだけでなく、配線のしかたを変えてみたり、部品の位置を少し変えてみたりと、勉強することも兼ねて製作をしてみました。

MS10

Sandwich6 (サンドイッチロック)

参加者: 畠山 和昭

所属: 埼玉県立新座総合技術高等学校



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 1 日 [電気系] ユニバーサル (自分で設計) / 期間: 3 日 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: けっこうな時間
- スパック 65 x 55 x 75 [mm] 185[g] 機構: 左右 (2 輪) 速度差方式 動輪: 2 輪 / 直径 25mm 幅 3mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX 系 / Renesas R5F52206BDFM / 20[MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 16 [kB] / Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 240[mAh] / HYPERION
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / Orientalmotor モータドライバ IC: TB6608FNG
- センサ 赤外線センサ: 3 [個] / TPS-601A / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボット PR 初走行から 6 年目の機体, うまく動くかな~?

MS11

STM22

(Stepper Mouse twenty-two エスティーエム トゥウェンティトゥ)

参加者: 山口 亨一

所属: 埼玉県立新座総合技術高等学校



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 半年 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 半年 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 3 年
- スパック 78 x 60 x 82 [mm] 221.4[g] 機構: 左右 (2 輪) 速度差方式 動輪: 2 輪 / 直径 26.5mm 幅 3.55mm 補助輪なし 最高速度: 直線 1.5[m/s] / 加速度 1.5 [m/s/s] / 旋回 0.25[m/s]
- 使用マイコン RX 系 / Renesas RX220 / 32[MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 16 [kB] / Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 360[mAh] / kypom
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ (株) PKP213D05B モータドライバ IC: 東芝 TB6608
- センサ 赤外線センサ: 5 [個] / SFH313, SFH309 / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD: FUSION360, PasS
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボット PR 高校生用にデザインしたマイクロマウスをベースに少し手を加えています。変更点は、壁センサを 3 つから 5 つに増やし、両軸のステッピングモータを利用して、左右 2 輪の軸精度を上げています。ソフトウェア面では、全面探索と、旋回最少経路での走行を試みています。

MS12

シャリの軍艦

(shari warship シャリノグンカン)

参加者: 二宮 遥嬉

所属: 埼玉県立新座総合技術高等学校



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 7 ヶ月 [電気系] 学校やサークルの設計、ユニバーサル / 期間: 2 ヶ月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 2 ヶ月
- スパック 86.0 x 88.0 x 87.0 [mm] 221.7[g] 機構: 左右 (2 輪) 速度差方式 動輪: 2 輪 / 直径 26.0mm 幅 3.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 0.2[m/s] / 加速度 0.3 [m/s/s] / 旋回 0.2[m/s]
- 使用マイコン RX 系 / 株式会社秋月電商 RX220 マイコンボード / 20[MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 16 [kB] / Data Flash 8 [kB]
- 電池 LiPo / 1 [セル or 本] / 11.1[V] / 360[mAh] / kypom
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / PKP213D05A モータドライバ IC:
- センサ 赤外線センサ: 3 [個] / SFH313 / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD: Fusion360
- 探索アルゴリズム 未回答
- ロボット PR できれば、アダチ法を使って完走させます

マイクロマウス競技セミファイナル

MS13

ク・リポッチ・カイヒマン

(love and peace クリポッチカイヒマン)

参加者: 富田 勇翔

所属: 埼玉県立新座総合技術高等学校



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 7ヶ月 [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 / 期間: 2ヶ月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 2ヶ月
- スバック 86 x 75 x 84 [mm] 225.2[g]機構: 左右(2輪)速度差方式 動輪: 2輪/直径26mm 幅3.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX系/株式会社秋月電商 RX/20[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 8 [kB]
- 電池 LiPo/ 1 [セル or 本]/11.1[V]/360[mAh]/KYPOM
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個]/ PKP213D05A モータドライバ IC:
- センサ 赤外線センサ:3 [個]/ SFH313 /距離センサ(反射光量をAD変換) /
- 開発環境 CAD:Auto Desk360/ CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 初めて3DCADを用いて制作しました。自作のロボットです。

MS14

月下彼岸花 893

(Licoris radiata 893 ゲッカヒガンバナハチキュウサン)

参加者: 加藤 煌輝

所属: 埼玉県立新座総合技術高等学校



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 7か月 [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 / 期間: 2か月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 1か月
- スバック 70.0 x 60.0 x 70.0 [mm] 53.0[g]機構: 左右(2輪)速度差方式 動輪: 2輪/直径25.9mm 幅3.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 0.2[m/s]/加速度 0.3 [m/s/s]/旋回 0.2[m/s]
- 使用マイコン RX系/株式会社秋月電商 RX220/20[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 8 [kB]
- 電池 LiPo/ 1 [セル or 本]/11.1[V]/360[mAh]/kypom
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個]/ PKP213D05A モータドライバ IC:
- センサ 赤外線センサ:3 [個]/ SFH /距離センサ(反射光量をAD変換) /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト/ CAD: FUSION360
- 探索アルゴリズム 未回答
- ロボットPR センサー基板のある方を前としているため上に乗っているマイコン基板をセンサー基板より前に出さないようにしている

MS15

睡魔 892

(suima892 スイマハチキュウニ)

参加者: 小松 侑生

所属: 埼玉県立新座総合技術高等学校



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 7ヶ月 [電気系] その他 / 期間: 2ヶ月 [ソフト] その他 / 期間: 1ヶ月半
- スバック 76.7 x 60 x 73.4 [mm] 213.4[g]機構: 左右(2輪)速度差方式 動輪: 2輪/直径26mm 幅7mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas RX220/20[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 8 [kB]
- 電池 LiPo/ 1 [セル or 本]/11.1[V]/360[mAh]/kypom モータ関係: LiPo/ 1 [セル or 本]/11.1[V]/360[mAh]/kypom
- モータ 走行用: ステッピングモータ 1 [個]/ PKP213D05A モータドライバ IC: ステッピングモータ 2 [個]/
- センサ 赤外線センサ:3 [個]/ sfh4550 / /
- 開発環境 / CAD: autodesk360
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR

MS16

月光マウス

(gextkoumausu ゲツコウマウス)

参加者: 岡田 朋佳

所属: 埼玉県立新座総合技術高等学校



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 3ヶ月 [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 / 期間: 3か月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 3か月
- スバック 90.0 x 65.0 x 90.0 [mm] 220[g]機構: 左右(2輪)速度差方式 動輪: 2輪/直径25.7mm 幅48.3mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas Rx220/20[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 8 [kB]
- 電池 LiPo/ 3 [セル or 本]/11.1[V]/360[mAh]/Kypom
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個]/ オリエンタルモーター モータドライバ IC: TB6608
- センサ 赤外線センサ:3 [個]/ SFH313 /距離センサ(反射光量をAD変換) /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト/ CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 頑張って作りました。

マイクロマウス競技セミファイナル

MS17

ヴェールヌイ

(ve-runui ヴェールヌイ)

参加者: 鈴木 蒼空

所属: 埼玉県立新座総合技術高等学校



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 7か月 [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 / 期間: 7か月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 7か月
- スペック 86.0 x 60.0 x 70.1 [mm] 218.8[g]機構: 左右(2輪)速度差方式 動輪: 2輪/直径26mm 幅7mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX系/株式会社秋月電商 RX220/20[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 8 [kB]
- 電池 LiPo/ 1 [セル or 本]/11.1[V]/360[mAh]/KYPOM
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個]/ Orientalmotor モータドライバ IC:
- センサ 赤外線センサ:3 [個]/ sfh4550 / /
- 開発環境 CAD autodesk360/ CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 全日本学生大会で完走できなかったから、頑張って完走させた。

MS18

mark14 (マークフォーティン)

参加者: 長谷川 陽春

所属: 埼玉県立新座総合技術高等学校



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 7ヶ月 [電気系] 学校やサークルの設計、ユニバーサル / 期間: 2ヶ月 [ソフト] その他 / 期間: 3ヶ月
- スペック 84 x 65 x 83 [mm] 219.7[g]機構: 左右(2輪)速度差方式 動輪: 2輪/直径26.8mm 幅7mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX系/株式会社秋月電商 RX220/20[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 8 [kB]
- 電池 LiPo/ 1 [セル or 本]/11.1[V]/360[mAh]/kypom
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個]/ PKP213D05A モータドライバ IC:
- センサ 赤外線センサ:3 [個]/ SFH4550 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /
- 開発環境 Autodesk/ CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 特徴 他の生徒と比べ部品のサイズが大きいです。出来栄も所々不格好ではありますが、自分なりに納得できる出来栄です。

MS19

下Hey^ (shimoheyhe シモヘイヘ)

参加者: 國谷 恵利

所属: 埼玉県立新座総合技術高等学校



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 7か月 [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 / 期間: 7か月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 7か月
- スペック 76.7 x 60 x 73.4 [mm] 225.8[g]機構: 左右(2輪)速度差方式 動輪: 2輪/直径26mm 幅7mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX系/株式会社秋月電商 RX220/20[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 8 [kB]
- 電池 LiPo/ 1 [セル or 本]/11.1[V]/360[mAh]/KYPOM
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個]/ Oriental motor PKP213D05A モータドライバ IC:
- センサ 赤外線センサ:3 [個]/ SFH4550 / /
- 開発環境 / CAD: Auto Desk360
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR

MS20

ゆずぱんまん号

(yuzupanaman-go ユズパンマンゴウ)

参加者: 小林 柚太郎

所属: 並木中等科研部ロボット班



- 製作 [機械系] 市販のキットを利用 / 期間: 1か月 [電気系] 市販のキットを利用 / 期間: 1か月 [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: 7か月
- スペック 53 x 39 x 16 [mm] 23[g]機構: 左右(2輪)速度差方式 動輪: 2輪/直径13mm 幅3mm 補助輪なし 最高速度: 直線 1[m/s]/加速度 2 [m/s/s]/旋回 0.3[m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas R5F5631MDDFL/96[MHz]/ROM 25 [kB]/RAM 64 [kB]/Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo/ 1 [セル or 本]/3.7[V]/150[mAh]/SureHobby
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個]/ MK06-4.5 モータドライバ IC: DRV8838
- センサ 赤外線センサ:4 [個]/LBR-127 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個]/ ICM-20648 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個]/ MA700 / 磁気式 /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト/ CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 去年RTさんのキャンペーンでいただいた hm-starterkit です。なんとか完走してほしいです。

マイクロマウス競技セミファイナル

MS21

SecondMouse (セカンドマウス)

参加者: 大庭 羽流

所属: 神戸市立科学技術高等学校
科学技術研究会

- 製作 [機械系] 市販のキットを利用 / 期間: 0日 [電気系] 市販のキットを改造 / 期間: 0日 [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: 1か月
- スパック 53 x 39 x 16 [mm] 23[g]機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪/直径13mm 幅3mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas RX631/96[MHz]/ROM 250 [kB]/RAM 64 [kB]/Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo / 1 [セル or 本]/3.7[V]/150[mAh]/SureHobby
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / mk06-4.5 モータドライバ IC: DRV8838
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / LBR-127 / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / ICM-20648 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / MA700 / 磁気式 /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 3Dプリンターでタイヤを自作しています

MS22

走れどん兵衛

(hasiredonbee ハシレドンベエ)

参加者: 猪妻 あい

所属: 大阪電気通信大学 自由工房



- 製作 [機械系] 市販のキットを利用 / 期間: 1か月 [電気系] 市販のキットを利用 / 期間: 1か月 [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: 3か月くらい
- スパック 53 x 39 x 16 [mm] 23[g]機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪/直径13mm 幅3mm 補助輪なし 最高速度: 直線 1[m/s]/加速度 2 [m/s/s]/旋回 0.3[m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas RX631 (R5F5631MDDFL) / 96[MHz] / ROM 250 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo / 1 [セル or 本] / 3.7[V] / 150[mAh] / SureHobby
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / MK06-4.5 モータドライバ IC: DRV8838
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / LBR-127 / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / ICM-20648 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / MA700 / 磁気式 /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 学生大会今年の春ごろから始めました。株式会社アールティ様から学生応援キャンペーンでいただいたものです。前回参加した学生大会大会までは、特に大きくプログラムを変更しなかったため、今回はスラロームに挑戦しましたが難しいです。当日までに、スラロームの実装ができていたらいいな、、、、、、、

MS23

ロボロ (Roboro ロボロ)

参加者: 鈴木 里彩

所属: 東京工業大学ロボット技術研究会 Cheese



- 製作 [機械系] 市販のキットを利用 / 期間: 0 [電気系] 市販のキットを利用 / 期間: 0 [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: 0
- スパック 53 x 40 x 15 [mm] 24[g]機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪/直径13mm 幅3mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas RX631 (R5F5631MDDFL) / 100[MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo / 1 [セル or 本] / 3.7[V] / 150[mAh] / RT
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / コアレスモータ MK06-4.5 モータドライバ IC:
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / Lbr-127 / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / ICM-20648 / / エンコーダ: 2 [個] / MA700 / 磁気式 /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR キットのサンプルプログラムを使っています探索だけでも上手く走って欲しいです

MS24

HM-Star (Hamustar ハムスタ)

参加者: 齋藤 亜也翔

所属: 東京工業大学ロボット技術研究会 Cheese



- 製作 [機械系] 市販のキットを利用 / 期間: 1か月 [電気系] 市販のキットを利用 / 期間: 1か月 [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: 3か月
- スパック 53 x 39 x 16 [mm] 23[g]機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪/直径13mm 幅3mm 補助輪なし 最高速度: 直線 1.0[m/s]/加速度 2.0 [m/s/s]/旋回 0[m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas RX631(R5F5631MDDFL) / 96[MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo / 1 [セル or 本] / 3.7[V] / 150[mAh] / SureHobby
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / MK06-4.5 モータドライバ IC: DRV8838
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / LBR-127 / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / ICM-20648 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / MA700 / 磁気式 /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD: Fusion360, Kicad
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR HM-StartKitを使ってマイクロマウスの開発を行いました。閾値の調整などでほぼ時間を使ってしまい独創的なことができませんでしたが、始めた頃と比べると壁に衝突してしまう回数はかなり減らすことができました。本番では完走できるように頑張りたいです。

マイクロマウス競技セミファイナル

MS25

Morpho (ルフォ)
参加者: 竹内 聖



- 製作 [機械系] 本や Web の図面を参考 / 期間: 1 ヶ月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 1 ヶ月 [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: 6 ヶ月
- スバック 55 x 38 x 30 [mm] 18.4[g] 機構: 左右 (2 輪) 速度差方式 動輪: 2 輪 / 直径 13.3mm 幅 3.8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX 系 / Renesas R5F5631MDDFL / 96 [MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo / 1 [セル or 本] / 3.7 [V] / 150 [mAh] / 不明
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / MK06-4.5 モータドライバ IC: DRV8838DSGT
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / LBR-127HLD / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / ICM-20648 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / MA-700GQ-P / 磁気式 /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD: Fusion360, KiCad
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボット PR 初の自作ハーフマウスです。丈夫なハードウェアと安定した走行を追求しました。大会での完走を目指します。

MS26

SaponseEx (サボンセイエックス)
参加者: 麻生 英寿
所属: reRo



- 製作 [機械系] 自分で設計したオリジナル / 期間: 6 か月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 3 か月 [ソフト] 自分で作ったオリジナル / 期間: 3 か月
- スバック 54.0 x 41.2 x 35.2 [mm] 26.2[g] 機構: 左右 (4 輪) 速度差方式 動輪: 4 輪 / 直径 13mm 幅 4mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM 系 / STmicro STM32F412CGU / 100 [MHz] / ROM 1 [MB] / RAM 256 [kB] / Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo / 1 [セル or 本] / 3.7 [V] / 100 [mAh] / Hyperion
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / MK06-4.5 モータドライバ IC: DRV8212DSGR
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / LBR-127HLD / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / ICM-20648 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / AS5047P / 磁気式 /
- 開発環境 GCC + VSCode / CAD: Fusion360, KiCad
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボット PR RRT 社の HM-StarterKit をベースに設計しました。機体の寸法や壁センサの配置は全く同じですが、吸引ファンが追加され、動輪も 2 輪から 4 輪に増えました

MS27

Rabbit (ラビット)
参加者: 市東 勇士朗
所属: reRo



- 製作 [機械系] 市販のキットを利用 / 期間: 1 ヶ月 [電気系] 市販のキットを利用 / 期間: 1 ヶ月 [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: 6 ヶ月
- スバック 53 x 39 x 16 [mm] 23[g] 機構: 左右 (2 輪) 速度差方式 動輪: 2 輪 / 直径 13mm 幅 3mm 補助輪なし 最高速度: 直線 1 [m/s] / 加速度 2 [m/s/s] / 旋回 0.3 [m/s]
- 使用マイコン RX 系 / Renesas RX631 (R5F5631MDDFL) / 96 [MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo / 1 [セル or 本] / 3.7 [V] / 150 [mAh] / SureHobby
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / MK06-4.5 モータドライバ IC: DRV8838
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / LBR-127 / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / ICM-20648 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / MA700 / 磁気式 /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD: Fusion360, KiCad
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボット PR アールティ社から販売されているキットを使用しています。プログラムはキットに付属しているサンプルプログラムを改良して開発しました。

MS28

CINCS HMStar (シンクス ハムスター)
参加者: 林 康平
所属: 京都コンピュータ学院 制御
通信部 CINCS



- 製作 [機械系] 市販のキットを利用 / 期間: 市販のキットのためなし [電気系] 市販のキットを利用 / 期間: 市販のキットのためなし [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: 2022/07/02
- スバック 54 x 41 x 20 [mm] 21[g] 機構: 左右 (2 輪) 速度差方式 動輪: 2 輪 / 直径 13mm 幅 4mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX 系 / Renesas R5F5631PDDFL / 96 [MHz] / ROM 512 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo / 1 [セル or 本] / 3.7 [V] / 150 [mAh] / JJR/C
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / DIDEL MK06-4.5 モータドライバ IC: DRV8838
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / Letex Technology Corp. LBR-127HLD / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / TDK InvenSense ICM-20648 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / MPS MagAlpha MA700 / 磁気式 /
- 開発環境 VS Code, CS+ for CC もしくは GCC + e2 Studio / CAD: Fusion360, KiCad
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボット PR サンプルプログラムの調整・改良を行い完走を目指します。個体差かもしれませんが、手元の HM-StarterKit は磁気エンコーダとホイール部の磁石が擦れやすい問題があり、修正に苦労しました。1.27 ミリピッチ L 字ピンヘッドを取り寄せ、一度左右磁気エンコーダ基板を取り外しつけ直すことで解消しました。

クラシックマウス競技

CA01

Trident v1 (トライデント ブイワン)

参加者: Richardo Kevin

所属: 東京工芸大学からくり工房



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 1ヶ月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 1ヶ月 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 1ヶ月
- スペック 84 x 70 x 35 [mm] 99[g]機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 24mm 幅 8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32F405RGT6 / 168 [MHz] / ROM 1 [MB] / RAM 192 [kB] / Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo / 2 [セル or 本] / 7.4 [V] / 250 [mAh] / Tahmazo
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / Faulhaber 1717T006 モータドライバ IC: TB6612FNG
- センサ 可視光センサ: 4 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / MPU9250 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / IE2-256 / 磁気式 /
- 開発環境 STM32CubeIDE / CAD: Autodesk Fusion 360, Eagle
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR Trident v1 は去年の 11 月から設計をした新作 DC マウスとなります。今までステップマウスで出場しましたが、今回の初チャレンジになります。斜め走行などはまだまだなので、安定走行を目指していきます。

CA02

絶対 5R しない M

(zettaigoa-rusinaiemu ゼットイゴアルシナイエム)

参加者: 宮崎 淳

所属: 東京工芸大学からくり工房



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 1 か月 [電気系] 学校やサークルの設計、ユニバーサル / 期間: 1 か月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 2 ヶ月
- スペック 98 x 90 x 83 [mm] 651[g]機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 52mm 幅 8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX系 / Renesas RX62T / 100 [MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 16 [kB] / Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.1 [V] / 360 [mAh] / Tahmazo
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / Oriental motor PKE243A-C3 モータドライバ IC: VEXTA EIC4311
- センサ 可視光センサ: 3 [個] / コーデンシ, ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 今回は、去年の全日本大会のマウスで出場します。3年生のころまで使用していたマイコンから新しいマイコンに変更し性能が向上しました。また、前回のロボットよりもスラロームの精度を向上させました。

CA03

Hornet v4 (ホーネット ブイフォー)

参加者: 仲田 尚貴

所属: 東京工芸大学からくり工房 0B



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 3ヶ月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 3ヶ月 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 3年
- スペック 100 x 68 x 25 [mm] 103[g]機構: 左右 (4輪) 速度差方式 動輪: 4輪 / 直径 25mm 幅 8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 3.0 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 1.6 [m/s]
- 使用マイコン RX系 / Renesas RX62T / 100 [MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 16 [kB] / Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo / 2 [セル or 本] / 7.4 [V] / 250 [mAh] / Tahmazo
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / FAULHABER 1717T003SR モータドライバ IC: TB6612FNG 吸引 DC モータ 1 [個] / 不明
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / SFH4550 / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / IEH2-4096 / 磁気式 /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD: Fusion360, Quadcept
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR ベースは学生時代に作ったロボットですが、モータの定格電圧が変わっています。また、モータの変更に伴いバッテリーも多少軽量化しました。

CA04

北陸同好会初心者用マウス 2

(Hokuriku basic mouse 2 ホクリクドウコウカイションシヤヨウマウスツー)

参加者: こうへい

所属: 北陸同好会



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 2ヶ月 [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 / 期間: 1ヶ月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 3年
- スペック 100 x 80 x 40 [mm] 150[g]機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 24mm 幅 8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 2 [m/s] / 加速度 2 [m/s/s] / 旋回 0.6 [m/s]
- 使用マイコン RX系 / Renesas RX220 / 25 [MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 16 [kB] / Data Flash 8 [kB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.1 [V] / 480 [mAh] / Hyperion
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ 24mm モータドライバ IC: A3982
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / SFH4550 / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD: eagle
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 初心者でも作れるマウスです

クラシックマウス競技

CA05

STMouse (エスティーマウス)

参加者: 中村 壮汰

所属: 静岡大学



- 製作 [機械系] 本やWebの図面を参考 / 期間: 半年 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 半年 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 2年
- スペック 88 x 48 x 22.3 [mm] 52[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 22.3mm 幅 10mm 補助輪なし 最高速度: 直線 1.8[m/s] / 加速度 10 [m/s/s] / 旋回 0.85[m/s]
- 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32G431CBT6 / 170[MHz] / ROM 128 [kB] / RAM 32 [kB] / Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 240[mAh] / Hyperion
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個] / PKN7EB105C1 モータドライバ IC: DRV8847
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / SFH4545, TEFT4300 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / ICM-20689 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / AS5600 / 磁気式 /
- 開発環境 STM32CubeIDE / CAD: Fusion 360, EAGLE
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 2020年の学生大会で初出場。探索プログラムが実装されていないため、リタイア。2021年の学生大会では、壁切れ補正にバグがあり、リタイア。2022年の中部地区大会では、壁を読み間違えて、リタイア。2022年の学生大会で初完走。フェイルセーフの誤作動により4回の探索で失敗。奇跡的に最後の走行で完走。

CA06

ブラックレーサー

(BlackRacer ブラックレーサー)

参加者: 平田 将人

所属: ミラクシアエッジテクノロジー (株)



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 約1か月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 約3か月 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 約2か月 + 前機体からの移植
- スペック 92 x 74 x 32 [mm] 116[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 32mm 幅 10mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX系 / Renesas R X 6 2 1 マイコン R 5 F 5 6 2 1 8 B D F P / 96[MHz] / ROM 512 [kB] / RAM 96 [kB] / Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 300[mAh] / 不明
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個] / マクソン DCX12L モータドライバ IC: DRV8833
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / 受光: ST-1KL3A 発光: L12170 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / MPU-9250 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / REL18-100BP / 光学式 /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD: Fusion360, KiCad
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR Pi:Co Classic3 を使用した経験が無いのでハード、ソフト共に見よう見まねで作成しました。前機体 (競技会未参加、Arduino 使用) からマイコンの変更や小型化しています。機体のこだわりポイントは黒と黄色のカラーです。

CA07

秘密兵器メカトロ一億号

(himitsuheikimekatoroichiokugou ヒミツハイキメカトロイチオクゴウ)

参加者: 樋渡 悠

所属: 日本電子専門学校電子応用工学科



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 2022年7月中旬から9月 (およそ) [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 / 期間: 2022年7月中旬から9月 (およそ) [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 2022年7月中旬から9月 (およそ)
- スペック 113 x 74 x 62 [mm] 420[g] 機構: 左右 (4輪) 速度差方式 動輪: 4輪 / 直径 50.3mm 幅 10mm 補助輪なし 最高速度: 直線 2.36[m/s] / 加速度 12.3 [m/s/s] / 旋回 7.2[m/s]
- 使用マイコン H8系 / Renesas H8-2069F / 25[MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 16 [kB] / Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo / 4 [セル or 本] / 14[V] / 600[mAh] / GS-YASUDA
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ モータドライバ IC: A-4988
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / 浜松ホトニクス / 距離センサ (反射光量をAD変換) デジタル値出力距離センサ /
- 開発環境 GCC / CAD: Invector (マイクロマウス設計) AutoCad (試走迷路設計) Eagle (基板設計)
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 学校で制作した試走迷路は、大会迷路と反射率が異なります。また、路面の摩擦係数も大会迷路と異なります。その為、迷路側面までの距離を測定するアナログセンサと迷路上面のエッジをキッチリ検出するデジタルセンサを使用しています。迷路が最後までクリアできましたら、ぜひ大会の特別賞にしてください。よろしくお願いします。

クラシックマウス競技

CA08

FLUSH (フラッシュ)

参加者: 王家希

所属: 日本電子専門学校電子応用工学科



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 2022年07月中旬~2022年9月 [電気系] 学校やサークルの設計、ユニバーサル / 期間: 2022年07月中旬~2022年9月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 2022年07月中旬~2022年9月
- スペック 113 x 74 x 62 [mm] 420[g]機構: 左右(2輪)速度差方式 動輪: 2輪/直径50.3mm 幅10mm 補助輪なし 最高速度: 直線 2.4[m/s]/加速度 12.3 [m/s/s]/旋回 7.2[m/s]
- 使用マイコン H8系/Renesas H8-3069F/25[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo/ 4 [セル or 本]/14[V]/600[mAh]/GS-YUASA
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個]/ A-4988 モータドライバ IC:
- センサ 赤外線センサ:4 [個]/ 浜松ホトニクス / 距離センサ (反射光量を AD 変換) デジタル値出力距離センサ /
- 開発環境 GCC/ CAD: Inventor(ロボット本体設計) AutoCAD(試走迷路設計) Eagle(プリント基板設計)
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR もっと速くスムーズに走るため、ロボット機体は小さめに設計されました。最初はアナログセンサだけを使う予定でしたが、前のセンサがもっと精度高くするため、デジタルセンサを加えて、前の壁をよく探知できました。是非特別賞も力を入れてます。

CA09

Tk-01HV (ティーケーゼロワンエイチブイ)

参加者: 徳丸 信介

所属: TeamATE



- 製作 [機械系] 市販のキットを改造 / 期間: 1か月 [電気系] 市販のキットを改造 / 期間: 1か月 [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: 2か月
- スペック 120 x 73 x 110 [mm] 637[g]機構: 左右(2輪)速度差方式 動輪: 2輪/直径49.7mm 幅7.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas R5F5631MDDFM/96[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 64 [kB]/Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo/ 4 [セル or 本]/14.8[V]/1300[mAh]/不明
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個]/ ミネベア 17PM-K777UN01CN モータドライバ IC: サンケン SLA7078MPRT
- センサ 赤外線センサ:4 [個]/ コーデンシ ST-1KL3A/距離センサ (反射光量を AD 変換) /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト/ CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 基本的にRT社のPi:Co3になります。2021年の全日本大会に出場した時の物からバッテリーを1セル増量し、4セルにしました。その関係でバッテリーの収まりが悪くなったため急遽バッテリー位置を変更、何とか走れる状態に持っていきました。

CA10

YN1号 (YN ver1 ワイエヌイチゴウ)

参加者: 中村 有輝

所属: 早稲田大学 WMMC



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 2週間 [電気系] 学校やサークルの設計、ユニバーサル / 期間: 2週間 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 3か月
- スペック 105 x 90 x 95 [mm] 500[g]機構: 左右(2輪)速度差方式 動輪: 2輪/直径52mm 幅8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系/STmicro STM32F303K8T6/64[MHz]/ROM 64 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo/ 3 [セル or 本]/11.1[V]/650[mAh]/Zeee
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個]/ Orientalmotor PKE243A-L モータドライバ IC: VEXTA EIC4311
- センサ 可視光センサ:4 [個]/ OSR5CA5111A-WY + ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /
- 開発環境 STM32CubeIDE / CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR サークルの標準機体を改良して作りました。ステンレスシャフトとカーボン製底板を採用してみました。

CA11

AQUA (アクア)

参加者: 中里 悦矢

所属: 早稲田大学 WMMC



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 1か月 [電気系] 学校やサークルの設計、ユニバーサル / 期間: 1か月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 1週間
- スペック 105 x 90 x 95 [mm] 120[g]機構: 左右(2輪)速度差方式 動輪: 2輪/直径52mm 幅8.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系/STmicro STM32F303K8T6/64[MHz]/ROM 64 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo/ 3 [セル or 本]/11.1[V]/650[mAh]/不明
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個]/ Orientalmotor PKE243A-L モータドライバ IC: VEXTA EIC4311
- センサ 可視光センサ:4 [個]/ ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /
- 開発環境 STM32CubeIDE / CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 空き時間を利用して、コツコツ組み上げました。

クラシックマウス競技

CA12

イ (i イ)

参加者: 戸川 美紀夫

所属: 早稲田大学 WMMC



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 正味 2 日 [電気系] 学校やサークルの設計、ユニバーサル / 期間: 正味 2 日 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 正味 1 週間
- スバック 104 x 90 x 163 [mm] 600[g]機構: 左右 (2 輪) 速度差方式 動輪: 2 輪/直径 52mm 幅 8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系/STmicro STM32F303K8T6/64[MHz]/ROM 64 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo/ 3 [セル or 本]/11.1[V]/650[mAh]/Zee
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個]/ Orientalmotor PKE243A-L モータドライバ IC: VEXTA EIC4311
- センサ 赤外線センサ:4 [個]/ L-5 1 R O P T 1 D 1 / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /
- 開発環境 STM32CubeIDE/ CAD: Eagle
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボット PR 屋根に乗った JR コンテナ(バッテリーケース)がチャームポイント。外力にめっぽうつよいが、重心は非常に高く、前後に大きく傾きながら走る。

CA13

HK1 号 (HK1 エイチケーイチゴウ)

参加者: 木嶋 悠斗

所属: 早稲田大学 WMMC



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 1 か月 [電気系] 学校やサークルの設計、ユニバーサル / 期間: 半年 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 半年
- スバック 116 x 75 x 110 [mm] 800[g]機構: 左右 (2 輪) 速度差方式 動輪: 2 輪/直径 52mm 幅 8.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系/STmicro STM32F303K8T6/64[MHz]/ROM 64 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo/ 3 [セル or 本]/11.1[V]/600[mAh]/Tahmazo
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個]/ Orientalmotor PKE243A-L モータドライバ IC: SLA7078MPRT
- センサ 可視光センサ:4 [個]/ コーデシ ST-1KL3 / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / 赤色光
- 開発環境 STM32CubeIDE/ CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボット PR サークルの標準マウスです。速度は出ませんが安定した走行を目指します。

CA14

機体 (Kitai キタイ)

参加者: 玉井 千尋

所属: 早稲田大学 WMMC



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 約半年 [電気系] 学校やサークルの設計、ユニバーサル / 期間: 約半年 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 累計数日
- スバック 116 x 75 x 120 [mm] 700[g]機構: 左右 (2 輪) 速度差方式 動輪: 2 輪/直径 52mm 幅 8.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系/STmicro STM32F303K8T6/64[MHz]/ROM 64 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo/ 3 [セル or 本]/11.1[V]/600[mAh]/Tamazo
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個]/ Orientalmotor PKE243A-L モータドライバ IC: SLA7078MPRT
- センサ 可視光センサ:4 [個]/ コーデシ ST-1KL3 / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /
- 開発環境 STM32CubeIDE/ CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボット PR ハンダ不良を直してばかりのボロボロです

CA15

田中くん (TANAKUN タナカクン)

参加者: 田中 周吾

所属: 早稲田大学 WMMC



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 2 か月 [電気系] 学校やサークルの設計、ユニバーサル / 期間: 2 か月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 4 か月
- スバック 95 x 80 x 120 [mm] 600[g]機構: 左右 (2 輪) 速度差方式 動輪: 2 輪/直径 52mm 幅 8.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系/STmicro STM32F303K8T6/64[MHz]/ROM 64 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo/ 3 [セル or 本]/11.1[V]/650[mAh]/zee
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個]/ Orientalmotor PKE243A-L モータドライバ IC: VEXTA EIC4311
- センサ 可視光センサ:4 [個]/ ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /
- 開発環境 STM32CubeIDE/ CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボット PR 学生大会後サークルの標準マウスを物理量ベースのソフトにし、パラメータ調整を簡単にできるような改造を行いました。自作 DC マウス制作への移行をスムーズに行えるように工夫しました。

クラシックマウス競技

CA16

BALD EAGLE (バルドイーグル)

参加者: 中瀬 優

所属: Mice OB



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 不明 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 不明 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 不明
- スペック 94 x 70 x 50 [mm] 30[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 20mm 幅 5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX系 / Renesas RX631 / 50 [MHz] / ROM 512 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo / 2 [セル or 本] / 7.4 [V] / 70 [mAh] / HypeLion
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / MAXON DCX6 モータドライバ IC: DRV8835
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / SFH4550+ST1KL3A / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / ICM-20600 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / MAXON ENX 6 MAG 256IMP / 磁気式 /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD: EAG LE, Onshape
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR ダウンフォース的な効果を期待し翼をつけたマウスです。昔の実験で数g程度影響あった気がしますが実際のところ効果のほどはわかりません。クラシックマウスにしては軽量な部類です。

CA17

道標 現

(Michishirube Utsutsu ミチシルベ ウツツ)

参加者: 標 祥太郎

所属: OOEDO SAMURAI



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 3ヶ月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 3ヶ月 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 3年
- スペック 100 x 74 x 50 [mm] 105[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 25mm 幅 8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 1.2 [m/s] / 加速度 4 [m/s/s] / 旋回 0.5 [m/s]
- 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32F405RGT / 160 [MHz] / ROM 1 [MB] / RAM 196 [kB] / Data Flash 1 [MB]
- 電池 LiPo / 2 [セル or 本] / 7.4 [V] / 400 [mAh] / Tahmazo
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / Faulhaber 1717T003SR-IE2-1024 モータドライバ IC: TB6612fng 吸引? DC モータ 1 [個] / 千石のジャンクモータ
- センサ 可視光センサ: 5 [個] / ST-1KL3A+高輝度 LED5mm / ジャイロセンサ: 1 [個] / ICM-20689 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / Faulhaber IE2-1024 / 光学式 /
- 開発環境 STM32CubeIDE / CAD: Onshape, Eagle
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 3年前、初めてDCマウスを作る人向けにできるだけシンプルかつ定番の部品を用いて制作しました。今となってはディスコンなどの問題で手に入りづらい部品も入っているし、壁センサ周りも劣化しているのか、目が悪くなっています。もう少し頑張ってください。

CA18

x9 (エックスナイン)

参加者: 瀬谷 勇太

所属: OOEDO SAMURAI



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 2か月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 2か月 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 1年
- スペック 100 x 70 x 50 [mm] 110[g] 機構: 左右 (4輪) 速度差方式 動輪: 4輪 / 直径 24mm 幅 11mm 補助輪なし 最高速度: 直線 5.0 [m/s] / 加速度 20 [m/s/s] / 旋回 1.9 [m/s]
- 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32F405RGT / 160 [MHz] / ROM 1.024 [MB] / RAM 196 [kB] / Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo / 2 [セル or 本] / 7.4 [V] / 240 [mAh] / 不明
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / 1717SR03 モータドライバ IC: 吸引用 DC モータ 1 [個] / 不明
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / MPU6500 / デジタル値出力型 /
- 開発環境 GCC / CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 2019年度のマシンを持ってきました。関西地区大会以来一切動かしていませんが動くのでしょうか???

CA19

YA5 IKAROS (ワイエーファイブイカロス)

参加者: 荒井 優輝

所属: からくり工房 A:Mac



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 半年 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 半年 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 10年
- スペック 105 x 70 x 35 [mm] 111.5[g] 機構: 左右 (4輪) 速度差方式 動輪: 4輪 / 直径 25mm 幅 8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX系 / Renesas R5F571MFCDFP#V0 / 120 [MHz] / ROM 2 [MB] / RAM 512 [kB] / Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.1 [V] / 200 [mAh] / HypeLion
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / DCX10L モータドライバ IC: BD63573NUV 吸引ファン DC モータ 1 [個] / DCX10S
- センサ 赤外線センサ: 5 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / MPU6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / AS5047 / 磁気式 /
- 開発環境 VSCode + CC-RX / CAD: fusion360, eagle
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 今年はハードの新規開発はせず改良にとどめ、走行の安定性向上をメイン課題としてソフト改良を行いました。カルマンフィルタ(ぼいもの)を導入しグローバル座標標準の自己位置推定を実装しました。斜め走行中の自己位置推定は入っていますが壁切れは入っていません

クラシックマウス競技

CA20

v4rquZcl11 (burgundy バーガンディ)

参加者: 船田 健悟

所属: Mice OB/team Rx/Ex-machina



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 2ヶ月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 2ヶ月 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 2ヶ月
- スペック 108 x 76 x 10 [mm] 121[g]機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 6輪 / 直径24mm 幅10mm 補助輪なし 最高速度: 直線 F[m/s] / 加速度 N [m/s/s] / 旋回 D[m/s]
- 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32F722RET6 / 216[MHz] / ROM 512 [kB] / RAM 256 [kB] / Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 180[mAh] / TATTU
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個] / MAXON DCX12L モータドライバ IC: 吸引用 DCモータ 1 [個] / 中華ブラシレス
- センサ 赤外線センサ: 5 [個] / VEMT2023SLX01 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / ISM330DHCXTR / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / MA700GQ / 磁気式 /
- 開発環境 STM32CubeIDE / CAD: Autodesk Fusion360, Eagle
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 昨年度の機体のコンセプトをそのままに重心バランスの最適化、センサー周りの改善を行った機体です。昨今のDCマウスの中では重量級に相当する機体ですが、大型モータによりパワーウエイトレシオは高いのが特徴です。

CA21

華金+ (HuaJin+ ファージンプラス)

参加者: 浅川 英慶

所属: Ex-machina



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 半年 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 半年 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 数年 (一部消失)
- スペック 100 x 68 x 30 [mm] 73[g]機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径mm 幅mm 補助輪なし 最高速度: 直線 X[m/s] / 加速度 ☆ [m/s/s] / 旋回 ♡ [m/s]
- 使用マイコン RX系 / Renesas RX631 / 100[MHz] / ROM[kB] / RAM[kB] / Data Flash[kB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 150[mAh] / JJRC
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個] / 不明 モータドライバ IC: DRV8835 吸引 DCモータ 1 [個] / 不明
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換) / 横壁はセンサー1つに対して発光2つジャイロセンサ: 1 [個] / MPU6000 // エンコーダ: 1 [個] / AS5145B / 磁気式 /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD: EAGLE, Fusion360
- 探索アルゴリズム 未回答
- ロボットPR 3月に行われた全日本大会から、経路導出を少し改善する予定です。"予定です!"それともう少し速くなります。

CA22

黒鉄式

(KUROGANENISHIKI クロガネニシキ)

参加者: 赤尾 健太

所属: Ex-machina



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 半年 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 半年 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 半年
- スペック 130 x 75 x 35 [mm] 84[g]機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径25mm 幅8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度[m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32L4P5CET6 / 120[MHz] / ROM 512 [kB] / RAM 320 [kB] / Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 120[mAh] / hyperion
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個] / DCX10L モータドライバ IC: DRV8835 吸引機構 DCモータ 1 [個] / 不明
- センサ 赤外線センサ: 6 [個] / SFH4550 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / LSM6DSRXTR / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / わすれた //
- 開発環境 STM32CubeIDE / CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 今作は、カーボンフレームとフレキシブル基板を使用した構成にしました。クラシックマウスの速度は、基板をシャーシにする通称いたマウスと呼ばれる構成に耐えられない速度まできており、その対策として強度の高いカーボンを採用しました。また、センサーの配線周りをきれいにするため、曲げが可能なフレキシブル基板を使用しております。これによって基板サイズを小さくし、重量物をタイヤ中心に集めイナーシャを小さくする効果もあります。見た目にもこだわり、ぱっと見で基板が見えないようなつくりをしています。基板が見えているのもかっこいいですが、今回はカーボンの模様の機体を多くの人に見ていただきたいです。

クラシックマウス競技

CA23

雪風 8A

(Yukikaze 8A ユキカゼ ハチ エー)

参加者: 中島 史敬



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 2022/11~2022/12 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 2022/11~2022/12 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 2022/12~2023/02
- スペック 100 x 62 x 25 [mm] 58[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 25mm 幅 8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 5[m/s] / 加速度 20 [m/s/s] / 旋回 3[m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas RX66T(R5F566TEBDFP) / 160[MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 512 [kB]
- 電池 LiPo / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 180[mAh] / DUAL SKY
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / 京商 電動飛行機用コアレス φ8.5x20mm モータドライバ IC: DRV8835 Texas Instruments 吸引ファン駆動 DC モータ 1 [個] / メーカー不明 φ7x15mm
- センサ 赤外線センサ: 6 [個] / TOSHIBA TPS601A / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / InvenSense, MPU6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / マイクロテックラボラトリー, MES-6-500PC / 光学式 / その他: 2 [個] / Analog Devices, AD8418A / モータ電流の検出
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD: 鍋 CAD, PCBE
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 昨年の3月に開催されたMM2021に出場させた吸引付き2輪型マウス「雪風8」をベースに、新たに回路基板やメカ部品を設計・製作しました。速度制御の安定性を高めることを目的に、前回使用した磁気エンコーダから、マイクロテックラボラトリー社から御提供いただいた超小型の光学式エンコーダ「MES-6-500PC」に変更しました。前回の磁気エンコーダで発生していた周期性のノイズも発生しなくなり、より安定して速く走れるようになりました。

CA24

Elmeth (エルメス)

参加者: 宇都宮 正和

所属: D-The-Star



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 1か月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 2か月 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 5か月
- スペック 84 x 52 x 27 [mm] 31[g] 機構: 左右 (4輪) 速度差方式 動輪: 4輪 / 直径 13.2mm 幅 8.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 5[m/s] / 加速度 15 [m/s/s] / 旋回 - [m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas R5F562TAEDFM / 96[MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 16 [kB] / Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 160[mAh] / Turnigy
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / 不明 モータドライバ IC: DRV8835:TI 吸引 DC モータ 1 [個] / 不明
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / TPS601A:東芝 / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / MPU6000:TDK / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / RMB06:RLS / 磁気式 / その他: 2 [個] / AD8418:ADI / 電流センス
- 開発環境 GCC + e2 Studio / CAD: 機械: Fusion360 基板: Quadcept
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 一般的なクラシックとマイクロマウス (ハーフサイズ) の中間ぐらいのサイズ・重量のマウスです。電流フィードバック制御によりモータトルクを直接制御することでターンの応答性を高めたり、衝突時等に電流を制限することでモータへのダメージを減らすなどの効果を狙っています。

CA25

TYU 三郎・改

(TYU-Zaburo Kai チュウザブロウカイ)

参加者: 小川 靖夫



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 数日 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 数週間 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 数十年
- スペック 130 x 85 x 51 [mm] 600[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 51mm 幅 5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 2.4[m/s] / 加速度 2.4 [m/s/s] / 旋回 1.2[m/s]
- 使用マイコン H8系/Renesas H8/3048F-one / 19.66[MHz] / ROM 128 [kB] / RAM 512 [kB] / Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo / 5 [セル or 本] / 21[V] / 600[mAh] / Thunder Power
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / シナノケンシ □42mm ユニポーラ 1-2 相励磁で使用 モータドライバ IC: サンケン SLA7033M
- センサ 可視光センサ: 4 [個] / OptoSupply+東芝 / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / 赤
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD: PROTEL
- 探索アルゴリズム 左手法+求心法
- ロボットPR TYU 三郎の回路コピーマシンとして作りましたが、この子も年季が入ってしまいました。10歳です。

クラシックマウス競技

CA26

ESP32-ROS-PICO

(イーエスピサンニロスピーコ)

参加者: 青木 政武

所属: アールティマウス部



- 製作 [機械系] 市販のキットを改造 / 期間: 1 か月 [電気系] 市販のキットを改造 / 期間: 1 か月 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 6 か月
- スパック 120 x 74 x 75 [mm] 684[g] 機構: 左右 (2 輪) 速度差方式 動輪: 2 輪 / 直径 50mm 幅 8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 1.9[m/s] / 加速度 3.5 [m/s/s] / 旋回 0.8[m/s]
- 使用マイコン その他 / Espressif Systems ESP32-S3-WROOM-1-N16R8 / 240[MHz] / ROM 384 [kB] / RAM 512 [kB] / Data Flash 16 [MB]
- 電池 LiPo / 4 [セル or 本] / 14.8[V] / 500[mAh] / Ferant
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / CNMAWAY 17HS1401 モータドライバ IC: A3982 アレグロ
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / ST-1KL3LA OS5RKA5111A / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / BMX055 / デジタル値出力型 /
- 開発環境 ARDUINO / CAD: KICAD
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボット PR 前回の改造 Pi:Co により少し早くするため電圧を 11.1V から 14.8V にあげトルクがあるモータに交換しました。加速度はあがっていますが、旋回の場合は重心が高いため変わっていません。ジャイロ秋月の BMX055 のモジュールを使っていますが、ESP32 の I2C が DMA に対応していないため、ESP32 と BMX055 の間にマイコンを入れてバス変換をしています。現在好評発売中の PiCo3 の RX マイコンを ESP32 マイコンポートに交換することで MicroROS に対応したりマルチ OS で開発したりできます。このマイコンボード単体で発売予定です。

CA27

びぎにんぐまうす借物

(Rental Beginning Mouse ビギニングマウスカリモノ)

参加者: 川上 靖次

所属: アールティマウス部



- 製作 [機械系] 市販のキットを利用 / 期間: 1 か月 [電気系] 市販のキットを利用 / 期間: 1 か月 [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: 3 か月
- スパック 120 x 73 x 80 [mm] 520[g] 機構: 左右 (2 輪) 速度差方式 動輪: 2 輪 / 直径 44mm 幅 7.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン SH 系 / Renesas SH7125 / 48[MHz] / ROM 128 [kB] / RAM 8 [kB] / Data Flash 128 [kB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / TURNIGY
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / 日本電産 モータドライバ IC: SLA7070MRT
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / コーデンシ ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD: Fusion360
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボット PR 今回も発掘された機体を使っの参戦。おそらく Pi:CoClassic2 のプロトタイプと思われる。

CA28

鉄鼠 (Tesso テッソ)

参加者: 中川 範晃

所属: アールティマウス部



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 6 年 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 1 年 [ソフト] 本や Web のサンプルプログラムを改良 / 期間: 1 年
- スパック 115 x 80 x 24.5 [mm] 131[g] 機構: 左右 (2 輪) 速度差方式 動輪: 2 輪 / 直径 25.2mm 幅 7mm 補助輪なし 最高速度: 直線 2[m/s] / 加速度 5 [m/s/s] / 旋回 0.7[m/s]
- 使用マイコン ARM 系 / STmicro STM32F446RCT6 / 180[MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 128 [kB] / Data Flash 256 [kB]
- 電池 LiPo / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 300[mAh] / DINOGY
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / Faulhaber 1717T003SR-3V モータドライバ IC: DRV8424E
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / OSRAM 製 SFH4550 & Kodenshi 製 ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / 定電流 IC & バイアス LED 追加ジャイロセンサ: 1 [個] / TDK InvenSense ICM-20602 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / Faulhaber IEH2-4096 / 磁気式 /
- 開発環境 STM32CubeIDE / CAD: Inventor, KiCad
- 探索アルゴリズム 求心法
- ロボット PR 初自作の機体です。充電回路やデバッグも搭載しています。それ以外は剛性高めに、極力基本に忠実に造るよう心がけました。

クラシックマウス競技

CA29

板 Pi:Co (ita Pi:Co イタピーコ)

参加者: 榎原 豊

所属: 株式会社アールティ



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 2 か月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 2 か月 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 3 か月
- スペック 100 x 67 x 30 [mm] 120[g] 機構: 左右 (2 輪) 速度差方式 動輪: 2 輪 / 直径 24.5mm 幅 57.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX 系 / Renesas R5F5631MDDFM / 96 [MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo / 2 [セル or 本] / 7.4 [V] / 220 [mAh] / 不明
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / 1717T006SR-6V モータドライバ IC:
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / ST-1KL3A // ジャイロセンサ: 1 [個] / MPU9250 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / FAULHABER / 磁気式 /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD: Fusion 360 KiCad
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボット PR 社内研修で作成しているマウスです。回路部部分は Pi:Co を DC マウス用に置き換えたものです。ソフトウェアは今後作る予定の自作マウスにもコードを流用できるように意識して Pi:Co のサンプルプログラムを大規模改修しています。

CA30

バロース (Baloin バロース)

参加者: 林立樹

所属: 株式会社アールティ



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 1 年 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 1 年 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 1 年
- スペック 100 x 70 x 40 [mm] 128.7 [g] 機構: 左右 (2 輪) 速度差方式 動輪: 2 輪 / 直径 24mm 幅 10mm 補助輪なし 最高速度: 直線 1 [m/s] / 加速度 1 [m/s/s] / 旋回 0.5 [m/s]
- 使用マイコン ARM 系 / STmicro STM32F405RGT6 / 168 [MHz] / ROM 1.024 [MB] / RAM 192 [kB] / Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo / 2 [セル or 本] / 7.4 [V] / 350 [mAh] / vant battery
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / Faulharber 1717T006SR-6V モータドライバ IC: TB67H450FNG
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / MPU-6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / Faulharber IE2-4096 / 磁気式 /
- 開発環境 STM32CubeIDE / CAD: Fusion, Kicad
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボット PR シンプルな対向 2 輪のマウスになります。剛性、精度を高めるため、アルミフレームを採用しています。大きめな回路部品はシンメトリーになるように配置しました。吸引を行うつもりで、穴をあけていますが、たぶん大会当日に間に合っていないのと、バッテリーが大きくて乗せることができない。去年はスタートしかできなかったんで、今回は完走したい。

CA31

Ocelli (オセリ)

参加者: 鋏形 篤史

所属: 株式会社アールティ



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 6 ヶ月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 6 ヶ月 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 1 ヶ月
- スペック 80 x 58 x 15 [mm] 40 [g] 機構: 左右 (4 輪) 速度差方式 動輪: 4 輪 / 直径 13mm 幅 4mm 補助輪なし 最高速度: 直線 1 [m/s] / 加速度 5 [m/s/s] / 旋回 0.5 [m/s]
- 使用マイコン ARM 系 / STmicro STM32F405RGT6 / 168 [MHz] / ROM 1.024 [MB] / RAM 196 [kB] / Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo / 1 [セル or 本] / 3.7 [V] / 300 [mAh] / Fytoo
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / 0816K003SR モータドライバ IC: DRV8835
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / ICM-20649 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / AS5055A-BQFT / 磁気式 /
- 開発環境 STM32CubeIDE / CAD: Fusion360
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボット PR 初めての自作マイクロマウスです。ずんぐりしたかわいいシルエットを目指して頑張って円弧を組み合わせて作りました。頑張りすぎてソフトが間に合っていないので走るか危ういです。 / 紹介サイト <https://rt-net.jp/mobility/archives/19713>

クラシックマウス競技

CA32

shu-poyo (シュウポヨ)

参加者: 小笹周平

所属: 株式会社アールティ



- 製作 [機械系] 本やWebの図面を参考 / 期間: 半年 [電気系] プリント基板(自分で設計) / 期間: 半年 [ソフト] 自分で作ったオリジナル / 期間: 半年
- スペック 100 x 82 x 30 [mm] 118.8[g] 機構: 左右(2輪) 速度差方式 動輪: 2輪/直径26.5mm 幅7.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 150[m/s]/加速度 300 [m/s/s] / 旋回 200[m/s]
- 使用マイコン ARM系/STmicro STM32F103RBT6/36[MHz]/ROM 128 [kB]/RAM 20 [kB]/Data Flash 128 [kB]
- 電池 LiPo/ 2 [セル or 本]/7.4[V]/360[mAh]/ETOP
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個]/ FAULHABER 1717T003SR-3V モータドライバ IC: DRV8835
- センサ 赤外線センサ: 4 [個]/ ST-1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ: 2 [個]/ IEH2-256 / 磁気式 /
- 開発環境 STM32CubeIDE / CAD: Fusion360, kiCAD5
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 初めての自作マウスです。モータマウントとギア付きホイールは3Dプリンタで印刷しました。案外動かせていて嬉しいです。 / 紹介サイト <https://rt-net.jp/mobility/archives/category/original/shu-originalmouse>

CA33

YMmouse_typeB

(ワイエムマウスタイプビー)

参加者: 森 優輝

所属: 株式会社アールティ



- 製作 [機械系] 自分で設計したオリジナル / 期間: 半年 [電気系] プリント基板(自分で設計) / 期間: 半年 [ソフト] その他 / 期間: 約1年
- スペック 115 x 58 x 30 [mm] 250[g] 機構: 左右(2輪) 速度差方式 動輪: 2輪/直径24mm 幅7mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系/STmicro STM32F446RE/180[MHz]/ROM 512 [kB]/RAM 128 [kB]/Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo/ 2 [セル or 本]/7.4[V]/500[mAh]/Turnigy
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個]/ Faulhaber 1717T006SR-6V モータドライバ IC: DRV8835
- センサ 赤外線センサ: 4 [個]/ SFH4550 ST-1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個]/ MPU-9250 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個]/ IEH2-4096 / 磁気式 /
- 開発環境 STM32CubeIDE / CAD: Kicad Fusion360
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 突貫工事感満載のマウスから涙のリワークだらけのマウスに変身しました。ツッコミどころしかないマウスに仕上がってます。 / 紹介サイト <https://rt-net.jp/mobility/archives/category/original/yuuki-originalmouse>

CA34

MicroTANG (マイクロタング)

参加者: 橋本 俊治

所属: 株式会社アールティ



- 製作 [機械系] 自分で設計したオリジナル / 期間: 3ヶ月 [電気系] プリント基板(自分で設計) / 期間: 1年 [ソフト] 自分で作ったオリジナル / 期間: 1ヶ月
- スペック xx[mm] [g] 機構: 動輪: 2輪/直径mm 幅mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系/STmicro STM32F405RGT6/168[MHz]/ROM[kB]/RAM 192 [kB]/Data Flash 1.024 [MB]
- 電池 LiPo/ 2 [セル or 本]/7.6[V]/350[mAh]/RCF
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個]/ 1717T003SR-3V モータドライバ IC:
- センサ 赤外線センサ: 4 [個]/ アールティ、 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / / / エンコーダ: 2 [個] / / /
- 開発環境 / CAD:
- 探索アルゴリズム 未回答
- ロボットPR

CA35

ラット (RaT ラット)

参加者: 中川 蒼太

所属: 法政大学電気研究会



- 製作 [機械系] 市販のキットを利用 / 期間: 1ヶ月 [電気系] 市販のキットを利用 / 期間: 2ヶ月 [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: 1ヶ月
- スペック 120 x 73 x 80 [mm] 520[g] 機構: 左右(2輪) 速度差方式 動輪: 2輪/直径48mm 幅8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas RX631/100[MHz]/ROM 258 [kB]/RAM 64 [kB]/Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo/ 3 [セル or 本]/11.1[V]/1000[mAh]/RT CORPORATION
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個]/ ミネビア 17PM-K777UN01CN モータドライバ IC: サスケン SLA7078MPRT
- センサ 可視光センサ: 4 [個]/ コーデシ、ST-1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤色LEDにより光の反射を感知
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR キットを組み立てたマウスです。

クラシックマウス競技

CA36

Marmot-1 (モルモットワン)

参加者: 小原 直将

所属: 法政大学電気研究会



- 製作 [機械系] / 期間: [電気系] / 期間: [ソフト] / 期間:
- スパック xx[mm] [g]機構: 動輪: 0 輪 / 直径 mm 幅 mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン / [MHz] / ROM[kB] / RAM[kB] / Data Flash[kB]
- 電池 ? / [セル or 本] / [V] / [mAh] /
- モータ 走行用: 0 [個] / モータドライバ IC:
- センサ
- 開発環境 / CAD:
- 探索アルゴリズム 未回答
- ロボットPR

CA37

大きなうさねずみ

(Big Ra(bbi)t オオキナウサネズミ)

参加者: 福村 康太郎

所属: 法政大学電気研究会



- 製作 [機械系] 市販のキットを利用 / 期間: 1 か月 [電気系] 市販のキットを利用 / 期間: 2 か月 [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: 1 か月
- スパック 120 x 73 x 80 [mm] 520[g]機構: 左右 (2 輪) 速度差方式 動輪: 2 輪 / 直径 48mm 幅 8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX 系 / Renesas RX631 / 100[MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / RT CORPORATION
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / ミネビア 17PM-K777UN01CN モータドライバ IC: サスケン SLA7078MPRT
- センサ 可視光センサ: 4 [個] / コーデンス、ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / 赤色 LED により光の反射を感知
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD:
- 探索アルゴリズム 求心法
- ロボットPR キットを組み立てたマウスです。正面に付いた 4 つのフォトトランジスタで光を検知して 2 つのタイヤで動作する基本といえるマイクロマウスです。

CA38

法政マウス

(Hosei mouse ホウセイマウス)

参加者: 菊池 翔大

所属: 法政大学電気研究会



- 製作 [機械系] / 期間: [電気系] / 期間: [ソフト] / 期間:
- スパック xx[mm] [g]機構: 動輪: 0 輪 / 直径 mm 幅 mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン / [MHz] / ROM[kB] / RAM[kB] / Data Flash[kB]
- 電池 ? / [セル or 本] / [V] / [mAh] /
- モータ 走行用: 0 [個] / モータドライバ IC:
- センサ
- 開発環境 / CAD:
- 探索アルゴリズム 未回答
- ロボットPR

CA39

人造マウス 1号

(Jinzo Mouce Mk-1 ジンゾウマウススイッチゴウ)

参加者: 藤田 優斗

所属: 法政大学電気研究会



- 製作 [機械系] 市販のキットを利用 / 期間: 1 か月 [電気系] 市販のキットを利用 / 期間: 1 か月 [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: 1 か月
- スパック 120 x 73 x 80 [mm] 520[g]機構: 左右 (2 輪) 速度差方式 動輪: 2 輪 / 直径 48mm 幅 8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX 系 / Renesas RX631 / 100[MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / RT CORPORATION
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / ミネビア 17PM-K777UN01CN モータドライバ IC: サスケン SLA7078MPRT
- センサ 可視光センサ: 4 [個] / コーデンス、ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / 赤色 LED により光の反射を感知
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR キットを組み立てたマウスです。正面に付いた 4 つのフォトトランジスタで光を検知して 2 つのタイヤで動作する基本と言えるマイクロマウスです。

クラシックマウス競技

CA40

止まるんじゃねえぞ…

(tomarunjanezo トマルンジャンネエゾ)

参加者：天野 雄斗

所属：法政大学電気研究会



- 製作 [機械系] 市販のキットを利用 / 期間：1ヶ月 [電気系] 市販のキットを利用 / 期間：2ヶ月 [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間：2ヶ月
- スペック 123 x 73 x 80 [mm] 520[g] 機構：左右（2輪）速度差方式 動輪：2輪 / 直径48mm 幅8mm 補助輪なし 最高速度：直線 [m/s] / 加速度[m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX系 / Renesas RX631 / 100[MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / RT CORPORATION
- モータ 走行用：ステッピングモータ 2 [個] / ミネビア 17PM-K777UN01CN モータドライバ IC：サスケン SLA7078MPRT
- センサ 可視光センサ：4 [個] / コーデンス、ST-1KL3A / 距離センサ（反射光量をAD変換） / 赤色LEDにより光の反射を感知
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD：
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR キットで組み立てたマウスです。正面に着いた4つのフォトトランジスタで光を検知して二つのタイヤで動作するマウスです。

CA41

MicroNaos (マイクロナオス)

参加者：沼田 楽来

所属：東京工業大学ロボット技術研究会 Cheese



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間：約10か月 [電気系] プリント基板（自分で設計） / 期間：約9か月 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間：約1年半
- スペック 100 x 86 x 57 [mm] 208[g] 機構：左右（2輪）速度差方式 動輪：2輪 / 直径32mm 幅10mm 補助輪なし 最高速度：直線 [m/s] / 加速度[m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系 / STmicro ARM Cortex-M4 32b MCU+FPU / 168[MHz] / ROM 1 [MB] / RAM 196 [kB] / Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 450[mAh] / TURNIGY
- モータ 走行用：ステッピングモータ 2 [個] / PKP213U05A モータドライバ IC：TB67S149FG
- センサ 赤外線センサ：4 [個] / SFH 213 FA / 距離センサ（反射光量をAD変換） / ジャイロセンサ：1 [個] / ICM-20602 / デジタル値出力型 /
- 開発環境 初期はSTM32CubeIDEで、現在はSTM32CubeMX + GCC / CAD：Autodesk Inventor, Kicad
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 小さいステッピングモーター2つを使用したクラシックマウスです。モーターは2018年にオリエンタルモーターさんから提供していただいたものです。車輪が市販品ではないのですが、私が寸法を決めた上で、1人で町工場をしている父親に旋盤で削りだしてもらいました。そのほかにも端材を使わせてもらったりしたので、感謝しています。おまけ機能としてUSB通信が可能な端子があり、USBデバイスとしての機能が実装できるようになっています。現在はPC用のマウスとしての機能も持ったクラシックマウスになっています。 / 紹介サイト https://github.com/rn-t/MicroNaos_open

CA42

満身創痍式号

(Mansinsoui 2 マンシンソウイニゴウ)

参加者：勢 崇弘

所属：東京理科大学 Mice



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間：2ヶ月 [電気系] プリント基板（自分で設計） / 期間：2か月 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間：2か月
- スペック 125 x 95 x 90 [mm] 714[g] 機構：左右（2輪）速度差方式 動輪：2輪 / 直径52mm 幅7mm 補助輪なし 最高速度：直線 [m/s] / 加速度[m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系 / STmicro stm32L432KC / 80[MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 450[mAh] / FULLY MAX
- モータ 走行用：ステッピングモータ 2 [個] / PKE243A-L モータドライバ IC：SLA7078MR
- センサ 可視光センサ：4 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ（反射光量をAD変換） /
- 開発環境 STM32CubeIDE / CAD：Fusion 360
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 初めて作りました。ところどころ壊れそうで不安ですが、なんとか完走してほしいです。

CA43

ロボットン

(Robotuton ロボットン)

参加者：小峰 龍之介

所属：東京理科大学 Mice



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間：1ヶ月 [電気系] プリント基板（自分で設計） / 期間：1ヶ月 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間：3ヶ月
- スペック 120 x 95 x 90 [mm] 714[g] 機構：左右（2輪）速度差方式 動輪：2輪 / 直径52mm 幅7mm 補助輪なし 最高速度：直線 [m/s] / 加速度[m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32L432KC / 80[MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 450[mAh] / ブルーエナジー
- モータ 走行用：ステッピングモータ 2 [個] / PKE243A-L モータドライバ IC：SLA7078MR
- センサ 可視光センサ：4 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ（反射光量をAD変換） /
- 開発環境 STM32CubeIDE / CAD：fusion
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 人生で初めて製作したマウスです

クラシックマウス競技

CA44

Curious で Persevere な M

(Curious and Persevere M キュウリアスデバ
ーセヴィアーナマウス)

参加者: 川口 隆人

所属: 東京理科大学 Mice



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 4日 [電気系] 学校やサークルにすでにあった機体 / 期間: 2日 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 1ヶ月
- スバック 120 x 95 x 90 [mm] 714[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 52mm 幅 7mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32L432KC / 80 [MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.1 [V] / 450 [mAh] / KYPOM
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / PKE243A-L モータドライバ IC: SLA7078MR
- センサ 可視光センサ: 4 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /
- 開発環境 STM32CubeIDE / CAD: fusion
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 特にありませんが、FET とコンデンサーが焼けました。先輩の基板なので僕が変なプログラムを書かなければ、超安定です。完走を夢んでいます。。。

CA45

白鐵鴉 (Solder Crow シロメカラス)

参加者: 福田 真悟

所属: 東京理科大学 Mice



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 2ヶ月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 2ヶ月 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 3年半
- スバック 100 x 75 x 40 [mm] 130[g] 機構: 左右 (4輪) 速度差方式 動輪: 4輪 / 直径 24mm 幅 8.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 4~ [m/s] / 加速度 22~ [m/s/s] / 旋回 2~ [m/s]
- 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32f405RG / 168 [MHz] / ROM 192 [kB] / RAM 128 [kB] / Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo / 2 [セル or 本] / 7.4 [V] / 240 [mAh] / Hyperion
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / 1717T003SR モータドライバ IC: 吸引用 DC モータ 1 [個] / HP-DCM082015KVCW
- センサ 赤外線センサ: 5 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / ICM-20602 // エンコーダ: 1 [個] / IEH2-4096 / 磁気式 /
- 開発環境 STM32CubeIDE / CAD: Fusion360+Eagle
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 3年前の機体です。3年前からとても不安定で壊れやすい子です。最近(今年の学生)で吸引マウスに成りました。まあまあ速かったです。この前、壊したので走るか不安です。

CA46

くろくま (Kurokuma クロクマ)

参加者: 西岡 詩珠

所属: 東京理科大学 Mice



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 1か月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 1か月 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 4か月
- スバック 120 x 95 x 90 [mm] 714[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 52mm 幅 7mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系 / STmicro stm32L432KC / 80 [MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.1 [V] / 450 [mAh] / kypon
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / PKE243A-L モータドライバ IC: SLA7078MR
- センサ 可視光センサ: 4 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /
- 開発環境 STM32CubeIDE / CAD: fusion
- 探索アルゴリズム 未回答
- ロボットPR 初めて作ったマウスです!

CA47

ベこまうす (bekomouse ベコマウス)

参加者: 須田 晃弘

所属: 東京理科大学 Mice/OOEDO

SAMURAI



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 1か月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 1か月 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 3か月
- スバック 120 x 95 x 90 [mm] 715[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 52mm 幅 7mm 補助輪なし 最高速度: 直線 1.7 [m/s] / 加速度 2 [m/s/s] / 旋回 0.6~0.9 [m/s]
- 使用マイコン ARM系 / STmicro stm32L432KC / 80 [MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.1 [V] / 450 [mAh] / kypom
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / PKE243A-L モータドライバ IC: SLA7078MR
- センサ 可視光センサ: 4 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /
- 開発環境 STM32CubeIDE / CAD: Fusion360, Kicad
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 斜めできたらいいな

クラシックマウス競技

CB01

ココアベータ (Cocoabeta ココアベータ)

参加者: 森本 勇輝

所属: 東京工芸大学からくり工房



- 製作 【機械系】 学校やサークルの標準設計 / 期間: 5ヶ月 【電気系】 学校やサークルの設計、ユニバーサル / 期間: 5ヶ月 【ソフト】 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 5ヶ月
- スペック 95 x 88 x 80 [mm] 610[g]機構: 左右(2輪)速度差方式 動輪: 2輪/直径52mm 幅8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系/Raspberry Pi 財団 RP2040/133[MHz]/ROM 16 [kB]/RAM 264 [kB]/Data Flash 2 [MB]
- 電池 LiPo/ 3 [セル or 本]/11.1[V]/360[mAh]/Tahmazo
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個]/ PKE243A-L モータドライバ IC: SLA7078MPRT
- センサ 可視光センサ: 3 [個]/ HLMP-EG08-YZ000 / 距離センサ (反射光量をAD変換) /
- 開発環境 Visual Studio Code / CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 今回はタイム短縮を目指すため、スラローム旋回を取り入れた。しかし、私のロボットは、連続の階段等でズレが生じてしまう場合がある。そこで、位置がズレたときの対策として壁切れとけつあてを両採用した。これにより、調整期間にはゴール率を上げることができた。

CB02

樗乃木鼠 (kasinokimausu カシノキマウス)

参加者: 杉村 優太

所属: 東京工芸大学からくり工房



- 製作 【機械系】 学校やサークルにすでにあった機体 / 期間: 1ヶ月 【電気系】 学校やサークルにすでにあった機体 / 期間: 1ヶ月 【ソフト】 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 4ヶ月
- スペック 94 x 88 x 75 [mm] 619[g]機構: 左右(2輪)速度差方式 動輪: 2輪/直径54mm 幅8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系/Raspberry Pi 財団 RP2040/133[MHz]/ROM 16 [kB]/RAM 264 [kB]/Data Flash 2 [kB]
- 電池 LiPo/ 3 [セル or 本]/11.1[V]/360[mAh]/Tahmazo
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個]/ PKE243A-L モータドライバ IC: SLA7078MPRT
- センサ 可視光センサ: 3 [個]/ HLMP-EG08-YZ000 / 距離センサ (反射光量をAD変換) /
- 開発環境 Visual Studio Code / CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR ステッピングモータの限界を目指したい (願望)

CB03

ぜんしんよく (全身浴) BU3

(Zensinyoku BU3 ゼンシンヨクビユウサン)

参加者: いとう ひさし



- 製作 【機械系】 自身で設計したオリジナル / 期間: 一か月くらい 【電気系】 その他 / 期間: 二か月くらい 【ソフト】 その他 / 期間: 二か月くらい
- スペック 115 x 75 x 110 [mm] 475[g]機構: 左右(2輪)速度差方式 動輪: 2輪/直径44mm 幅7.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas RX220 RF52206BDFM/20[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 8 [kB]
- 電池 LiFe/ 3 [セル or 本]/9.9[V]/850[mAh]/DMM.make ROBOTS
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個]/ 多摩川精機 TS3166N913 モータドライバ IC: Pololu DRV8834
- センサ 可視光センサ: 3 [個]/ コーデンシ ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換) /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD: KiCad, Fusion360
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 半身浴の基板を使用して、モータを薄型にして横幅狭くして、車輪径を大きくしました。そのため背は高くなりました。ステッピングモータの1ステップが以前の半分の0.9度のもので使用していますので、2相励磁で従来と同じ回転数になります。処理能力を高くするためにCPUボードをH8からRX220に変えました。変換基板を使っているので、H8でも動作します。電池はLiFe(9.9V)を使っています。

CB04

鼠が如く (tyugagotoku チュウガゴトク)

参加者: 中村 悠

所属: 大阪電気通信大学 自由工房



- 製作 【機械系】 学校やサークルの標準設計 / 期間: 約2ヶ月 【電気系】 学校やサークル製のプリント基板 / 期間: 約2ヶ月 【ソフト】 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 約1ヶ月
- スペック 120 x 95 x 92 [mm] 720[g]機構: 左右(2輪)速度差方式 動輪: 2輪/直径48mm 幅5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン H8系/Renesas H8 3694/20[MHz]/ROM 32 [kB]/RAM 2 [kB]/Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo/ 3 [セル or 本]/11.1[V]/850[mAh]/KYPOM
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個]/ オリエンタルモータ PKP213U05A モータドライバ IC: サンケン SLA7078
- センサ 可視光センサ: 4 [個]/ コーデンシ ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換) /
- 開発環境 GDLソフト / CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 機体が壁にぶつかった際にセンサー基板やホイールが壁に当たらないように下板の前方を拡張しました。

クラシックマウス競技

CB05

ロケット頭突き改

(rokettozutukikai ロケットズツキカイ)

参加者: 中西 健心

所属: 大阪電気通信大学 自由工房



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 2か月ぐらい [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 / 期間: 2か月ぐらい [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 1ヶ月ぐらい
- スペック 120 x 95 x 95 [mm] 720[g]機構: 左右(2輪)速度差方式 動輪: 2輪/直径48mm 幅5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン H8系/Renesas H8 3694F/20[MHz]/ROM 32 [kB]/RAM 2 [kB]/Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo/ 3 [セル or 本]/11.1[V]/850[mAh]/KYPOM
- モーター 走行用: ステッピングモータ 2 [個]/ オリエンタルモータ PKP213U05A モータドライバ IC: サンケン SLA7078
- センサ 可視光センサ:4 [個]/ コーデンシ ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換) /
- 開発環境 GDL ソフト/ CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 土台の板をなるべく左右対称にしようと試みました。コードをなるべく負荷がかからないように曲げた。

CB06

ストライド1

(sutoraidowan ストライドワン)

参加者: 中谷 祐太

所属: 大阪電気通信大学 自由工房



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 1ヶ月ぐらい [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 / 期間: 1ヶ月ぐらい [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 1ヶ月ぐらい
- スペック 117 x 86 x 85 [mm] 705[g]機構: 左右(2輪)速度差方式 動輪: 2輪/直径48mm 幅5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン H8系/Renesas H8 3694F/20[MHz]/ROM 32 [kB]/RAM 2 [kB]/Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo/ 3 [セル or 本]/11.1[V]/850[mAh]/KYPOM
- モーター 走行用: ステッピングモータ 2 [個]/ オリエンタルモータ PKE243A-C3 モータドライバ IC: サンケン SLA7078
- センサ 可視光センサ:4 [個]/ コーデンシ ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換) /
- 開発環境 GDL ソフト/ CAD: Fusion360
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 関西地区大会のマウスを改良した物に新しくセンサーを4つにしました。色々トラブルがありましたが上手くいってくれると思います。

CB07

響 (Hibiki ヒビキ)

参加者: 山口 拓也

所属: 大阪電気通信大学 自由工房



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 1ヶ月 [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 / 期間: 1ヶ月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 1ヶ月
- スペック 120 x 90 x 90.1 [mm] 751.1[g]機構: 左右(2輪)速度差方式 動輪: 2輪/直径48mm 幅5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン H8系/Renesas H8 3694F/20[MHz]/ROM 32 [kB]/RAM 2 [kB]/Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo/ 3 [セル or 本]/11.1[V]/850[mAh]/kypom
- モーター 走行用: ステッピングモータ 2 [個]/ オリエンタルモータ PKE243A-C3 モータドライバ IC: サンケン SLA7078
- センサ 可視光センサ:4 [個]/ コーデンシ ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換) /
- 開発環境 GCC/ CAD: KiCad, Fusion360
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 最初は壁の距離を測るセンサーが3つでしたが現在4つに増やし、マウスの土台はユニバーサル基板を使用していましたが現在はアルミ板を使用しネジ頭を隠すためにポケット加工を行いました。タイヤの径も24mmから48mmに変更、モーターは出力の大きいPKE243A-C3に換装しました。センサー基板はKiCadソフトを使い設計し、大学の設備を使用し基板を製作しました。また、私のマウスは暴走したときに電源を切らないと止めることができませんでしたがキャンセルボタンで止まるように調整し、一つ条件付きになりますがマウスが暴走してマップがバグってしまった時に前のマップデータを読み出せるようにしました。/https://youtu.be/ZKcIdW9ZU2A

CB08

ハイスペック

(haisupekku ハイスペック)

参加者: 岸田 純弥

所属: 大阪電気通信大学 自由工房



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 一か月ぐらい [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 / 期間: 一か月ぐらい [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 一か月ぐらい
- スペック 128 x 93 x 89 [mm] 800[g]機構: 左右(2輪)速度差方式 動輪: 2輪/直径24mm 幅5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン H8系/Renesas H8 3694F/20[MHz]/ROM 32 [kB]/RAM 2 [kB]/Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo/ 3 [セル or 本]/11.1[V]/850[mAh]/KYPOM
- モーター 走行用: ステッピングモータ 2 [個]/ オリエンタルモータ PKP243A-C3 モータドライバ IC: サンケン SLA7078
- センサ 可視光センサ:3 [個]/ コーデンシ ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換) /
- 開発環境 GDL ソフト/ CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR プログラムもうまく調整ができ、完走するようになりました。自分のできる限りのことでマウスを最速で走らせるようにしました。学生大会で超信地旋回をしていましたがしきい値の調整が良ければスラロームを入れていきたいと思っています。

クラシックマウス競技

CB09

でんちゅう (dentyu デンチュウ)

参加者: 木田 裕大

所属: 大阪電気通信大学 自由工房



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 一か月くらい [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 / 期間: 一か月くらい [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 一か月くらい
- スペック 128 x 93 x 89 [mm] 720[g]機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 24mm 幅 5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度[m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン H8系/Renesas H8 3694F / 20[MHz] / ROM 32 [kB] / RAM 2 [kB] / Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 850[mAh] / KYPOM
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモーター PKP213U05A モータドライバ IC: サンケン SLA7078
- センサ 可視光センサ: 3 [個] / コーデンシ ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /
- 開発環境 GDL ソフト / CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 自由工場の標準設計で作りました。板マウスのような高速走行はできませんが、安定した走行を目指していきます。

CB10

仙人掌 2 (sabotenn two サボテンツー)

参加者: 武田 聖矢

所属: 大阪電気通信大学 自由工房



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 1か月くらい [電気系] 学校やサークルの設計、ユニバーサル / 期間: 2か月くらい [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 2年くらい
- スペック 120 x 90 x 95 [mm] 710[g]機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 48mm 幅 9mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度[m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン H8系/Renesas H8 3696F / 20[MHz] / ROM 32 [kB] / RAM 2 [kB] / Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 850[mAh] / VCANZ
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ PKE243A-L モータドライバ IC: サンケン SLA7078
- センサ 可視光センサ: 4 [個] / コーデンシ ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /
- 開発環境 GDL ソフト / CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR ロボットの機体自体は3年前に作った機体で、そこから直進とスラロームのスピードを上げてタイム更新を目指します。

CB11

chipstar (チップスター)

参加者: 竹内 智亮

所属: 大阪電気通信大学 自由工房



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 1ヶ月 [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 / 期間: 1ヶ月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 1年間
- スペック 113 x 70 x 93 [mm] 720[g]機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 48mm 幅 5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度[m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン H8系/Renesas H8 3694F / 20[MHz] / ROM 32 [kB] / RAM 2 [kB] / Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 850[mAh] / KYPOM
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ PKE243A-L モータドライバ IC: サンケン SLA7078
- センサ 可視光センサ: 4 [個] / コーデンシ ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /
- 開発環境 GDL ソフト / CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR このマウスは旧機体から LED とセンサーの数を3つから4つに増やし、モータも大きくしました。アルミ板で製作した下板や、センサー基盤の微調整を繰り返し、旧機体よりも安定して走行できるようになりました。

CB12

ナノピコ (nanopiko ナノピコ)

参加者: 箕内 伊織

所属: 大阪電気通信大学 自由工房



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 3か月 [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 / 期間: 1か月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 3か月
- スペック 113 x 70 x 93 [mm] 720[g]機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 48mm 幅 5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度[m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン H8系/Renesas H8 3694F / 20[MHz] / ROM 32 [kB] / RAM 2 [kB] / Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 850[mAh] / KYPOM
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / PKE243A-L モータドライバ IC: サンケン SLA7078
- センサ 可視光センサ: 4 [個] / コーデンシ ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /
- 開発環境 GDL ソフト / CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR プログラムの改良をしました。オフセットの機能が付いたスラローム走行のプログラムを作り、探索する際に超信地旋回かスラロームを選択できるようにしました。

クラシックマウス競技

CB13

むた (muta ムタ)

参加者：藤森 理乃花

所属：大阪電気通信大学 自由工房



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間：3ヶ月 [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 / 期間：3ヶ月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間：1年半
- スバック 113 x 70 x 93 [mm] 720[g]機構：左右(2輪)速度差方式 動輪：2輪/直径48mm 幅5mm 補助輪なし 最高速度：直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン H8系/Renesas H8 3694F/20[MHz]/ROM 32 [kB]/RAM 2 [kB]/Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo/ 3 [セル or 本]/11.1[V]/850[mAh]/KYPOM
- モータ 走行用：ステッピングモータ 2 [個]/ オリエンタルモータ PKE243A-L モータドライバ IC： サンケン SLA7078
- センサ 可視光センサ：4 [個]/ コーデンシ ST-1KL3A/距離センサ (反射光量を AD 変換) /
- 開発環境 GDL ソフト/ CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR このマウスは多少のぶつかりにも負けない安定感のあるマウスです！袋小路の場面は180度周り少し下がって位置調整をして再び走り出します。

CB14

べんごろ (BENGORO ベンゴロ)

参加者：谷口未来

所属：大阪電気通信大学 自由工房



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間：1か月 [電気系] 学校やサークルの設計、ユニバーサル / 期間：1か月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間：1か月
- スバック 128 x 93 x 89 [mm] 800[g]機構：左右(2輪)速度差方式 動輪：2輪/直径48mm 幅5mm 補助輪なし 最高速度：直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン H8系/Renesas H8 3694F/20[MHz]/ROM 32 [kB]/RAM 2 [kB]/Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo/ 3 [セル or 本]/11.1[V]/850[mAh]/KYPOM
- モータ 走行用：ステッピングモータ 2 [個]/ オリエンタルモータ PKP213U05A モータドライバ IC： サンケン SLA7078
- センサ 可視光センサ：3 [個]/ コーデンシ ST-1KL3A /距離センサ (反射光量を AD 変換) /
- 開発環境 GDL ソフト/ CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR モーターを大きくし速度を上げ、安定性を向上させた。

CB15

だいふく (Daihuku ダイフク)

参加者：久保木 駿

所属：大阪電気通信大学 自由工房



- 製作 [機械系] 学校やサークルにすでにあった機体 / 期間：不明 [電気系] 市販のキットを利用 / 期間：不明 [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間：1ヶ月
- スバック 120 x 73 x 80 [mm] 520[g]機構：左右(2輪)速度差方式 動輪：2輪/直径44mm 幅7.5mm 補助輪なし 最高速度：直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas R5F5631MDDFM/12[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 64 [kB]/Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo/ 3 [セル or 本]/11.1[V]/1000[mAh]/不明
- モータ 走行用：ステッピングモータ 2 [個]/ RT-17PM-K777UN01CN モータドライバ IC：
- センサ 赤外線センサ：4 [個]/ コーデンシ ST-1KL3A /距離センサ (反射光量を AD 変換) /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト/ CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPRこの機体は、工房に置いていた機体です。大会参加歴は自分よりも長いですが。今回はプログラムを大幅に変えました。元のプログラムは購入時のサンプルプログラムを改良していました。今回から使用するプログラムは「マイクロマウスではじめよう ロボットプログラミング入門」です。

CB16

とことこねずみ

(tokotoko nezumi トコトコネズミ)

参加者：合田 直史

所属：大阪電気通信大学 自由工房



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間：1年 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間：2年 [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間：1年
- スバック 90 x 75 x 40 [mm] 124[g]機構：左右(2輪)速度差方式 動輪：2輪/直径24.65mm 幅7.5mm 補助輪なし 最高速度：直線 2[m/s]/加速度 3 [m/s/s]/旋回 1[m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas RX631(R5F5631MDDFM)/96[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 64 [kB]/Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo/ 2 [セル or 本]/7.6[V]/330[mAh]/Hyoerion G8 HV 30-60C
- モータ 走行用：DCモータ 2 [個]/ FAULHABER 1717T006SR モータドライバ IC： TOSHIBA TB6612FNG
- センサ 赤外線センサ：4 [個]/ コーデンシ ST-1KL3A /距離センサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ：1 [個]/ InvenSense MPU-9250 /デジタル値出力型 / エンコーダ：2 [個]/ HAULHABER IEH2-512 /光学式 /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト/ CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 初自作マウスです！！！今年の関西大会が初デビューです！この機体のコンセプトは「初めての自作マウス」です。はじめから完璧を追い求めず、とりあえず動く機体を作る事に重視しました。今回は探索部分を強化！全面探索などができるようになりました！少しは賢いマウスになったかな？学生大会では決められなかった斜め走行を決められるように頑張ります！！

クラシックマウス競技

CB17

ロボ太郎 (RoboTarou ロボタロウ)

参加者: 坂下 尚輝

所属: 大阪府立城東工科高等学校



- 製作 [機械系] 市販のキットを利用 / 期間: 3日 [電気系] 市販のキットを利用 / 期間: 3日 [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: 9ヶ月
- スペック 120 x 73 x 80 [mm] 520[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 mm 幅 mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas RT-RX631/96[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 64 [kB]/Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / Pico 用
- モータ 走行用: ステッピングモータ 0 [個] / モータドライバ IC:
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD:
- 探索アルゴリズム 未回答
- ロボットPR 昨年のマシンからソフトを少し調整しました。

CB18

ロボ美ちゃん (Roomichan ロボミチャン)

参加者: 西村 愛実

所属: 大阪府立城東工科高等学校



- 製作 [機械系] 市販のキットを利用 / 期間: 3日 [電気系] 市販のキットを利用 / 期間: 3日 [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: 3ヶ月
- スペック 120 x 73 x 80 [mm] 520[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 44mm 幅 7.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas RT-RX631/96[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 64 [kB]/Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / pico 用
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / モータドライバ IC:
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD:
- 探索アルゴリズム 未回答
- ロボットPR 先輩のマシンを引き継ぎました。

CB19

タイトルホルダー2023

(Titleholder2023 タイトルホルダーニーゼロ
ニーサン)

参加者: 山本福也 森野光志

所属: ポリテクカレッジ高知



- 製作 [機械系] 市販のキットを利用 / 期間: 2ヶ月 [電気系] 市販のキットを利用 / 期間: 2ヶ月 [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: 4ヶ月
- スペック 120 x 73 x 80 [mm] 532[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 48mm 幅 7.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas R5F5631PDDFH/96[MHz]/ROM 512 [kB]/RAM 64 [kB]/Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / Turmigy
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / RT-17PM-K777UN01CN モータドライバ IC:
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD: CsiEDA5、Mits
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 九州地区大会を経て、パワーアップを目指して開発を進めました。地区大会では実装していなかった斜め走行の実装を目指しています。現在はまだ完成していませんが、大会本番までには作り上げられるよう頑張ります。

CB20

NtooL1 (エヌツーエルワン)

参加者: 石田 慎治



- 製作 [機械系] 市販のキットを利用 / 期間: 不明 [電気系] 市販のキットを利用 / 期間: 不明 [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: 不明
- スペック 120 x 73 x 80 [mm] 520[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 44mm 幅 7.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 1[m/s] / 加速度 3.0 [m/s/s] / 旋回 0.6[m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas RX631(R5F5631MDDFM)/96[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 64 [kB]/Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / TURNIGY
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / ミネベア モータドライバ IC: サンケン SLA7078MPRT
- センサ 可視光センサ: 4 [個] / コーデンシ ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD:
- 探索アルゴリズム 足立法
- ロボットPR 市販のキットとサンプルソフトを改良して参加します。まずは、スラ探での完走を目標にします。

ロボットレース競技

RT01

七転八起

(Sichitennhattuki シチテンハツキ)

参加者: 千田 圭一郎

所属: 東京工芸大学からくり工房



- 製作 [機械系] 学校やサークルにすでにあった機体 / 期間: 1ヶ月 [電気系] 学校やサークルにすでにあった機体 / 期間: 1ヶ月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 1ヶ月
- スバック 150 x 90 x 52 [mm] 628.6[g]機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 52mm 幅 8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度[m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系/Raspberry Pi 財団 RP2040/133[MHz] / ROM 16 [kB] / RAM 264 [kB] / Data Flash 2 [MB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 360[mAh] / Tahmazo
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / PKE243A-L モータドライバ IC: SLA7078MPRT
- センサ 赤外線センサ: 3 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ (反射光量を AD 変換) / 可視光センサ: 1 [個] / 光変調型フォト IC S7136 / ラインセンサ (反射光量を 2 値化変換) / 光の色は赤色
- 開発環境 Visual Studio Code / CAD:
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし
- ロボットPR ロボットの特徴としてできるだけ小さくまとめ、直線を走る際に機体の振れが少なくなるようにしました。

RT02

ショートレース

(short trace ショートレース)

参加者: 本多 優一朗

所属: 東京工芸大学からくり工房



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 1ヶ月 [電気系] 学校やサークルの設計、ユニバーサル / 期間: 2ヶ月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 3ヶ月
- スバック 125 x 159 x 57 [mm] 694[g]機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 51mm 幅 8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度[m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系/Raspberry Pi 財団 RP2040/133[MHz] / ROM 16 [kB] / RAM 264 [kB] / Data Flash 2 [MB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 360[mAh] / Tahmazo
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / PKE243A-L モータドライバ IC: SLA7078MPRT
- センサ 赤外線センサ: 3 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ (反射光量を AD 変換) / 可視光センサ: 1 [個] / 光変調型フォト IC S7136 / ラインセンサ (反射光量を 2 値化変換) / 光の色は赤色
- 開発環境 Visual Studio Code / CAD:
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし
- ロボットPR ロボットレースの車輪間の距離を長くすることによって直線走行時の安定性を持たせる工夫をしました。

RT03

Savoia S.21M

(サボイアエスニジュウイチエム)

参加者: 高橋 尚亨

所属: 東京工芸大学からくり工房



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 1ヶ月 [電気系] 学校やサークルの設計、ユニバーサル / 期間: 1ヶ月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 1ヶ月
- スバック 155 x 111 x 80 [mm] 710[g]機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 52mm 幅 8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度[m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系/Raspberry Pi 財団 RP2040/133[MHz] / ROM 16 [kB] / RAM 264 [kB] / Data Flash 2 [MB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 360[mAh] / Tahmazo
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / PKE243A-L モータドライバ IC: SLA7078MPRT
- センサ 赤外線センサ: 10 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ (反射光量を AD 変換) / 可視光センサ: 3 [個] / 光変調型フォト IC S7136 デジタル値出力 / ラインセンサ (反射光量を 2 値化変換) / 光の色は赤色ジャイロセンサ: 1 [個] / MPU-6050 / デジタル値出力型 /
- 開発環境 Visual Studio Code / CAD: Fusion360, EAGLE
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり
- ロボットPR どんなコースでも 1 回は完走できる事を目標に調整しました。ラインセンサを増やしアナログ制御に変更したため、滑らかな走行が可能になりました。自動でキャリブレーションを行い、そのまま一走行目を行うことができます。二走目以降は、一走行目で取得したデータをもとに過減速を行います。補正プログラムは製作中です。

RT04

ダルさか (darusaka ダルサカ)

参加者: 畑中 大典

所属: 東京工芸大学からくり工房



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 2週間 [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 / 期間: 2週間 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 2週間
- スバック 139 x 93 x 53 [mm] 663.0[g]機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 51mm 幅 8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度[m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系/Raspberry Pi 財団 RP2040/133[MHz] / ROM 16 [kB] / RAM 264 [kB] / Data Flash 2 [MB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 360[mAh] / Tahmazo
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / PKE243A-L モータドライバ IC: SLA7078MPRT
- センサ 赤外線センサ: 3 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ (反射光量を AD 変換) / 可視光センサ: 1 [個] / 光変調型フォト IC S7136 / ラインセンサ (反射光量を 2 値化変換) /
- 開発環境 visual studio code / CAD:
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし
- ロボットPR 以前製作した機体と比べると、二回目なので上手くできた感じがします。ちゃんと走ると嬉しいです。

ロボットレース競技

RT05

ダンボールの力

(danbo-runotikara ダンボールノチカラ)

参加者：守長 裕太

所属：東京工芸大学からくり工房



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間：1 か月 [電気系] 学校やサークルの設計、ユニバーサル / 期間：2 か月半 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間：1 か月半
- スパック 200 x 139 x 60 [mm] 686.7[g]機構：左右（2輪）速度差方式 動輪：2輪/直径52mm 幅8mm 補助輪なし 最高速度：直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系/Raspberry Pi 財団 RP2040/133[MHz]/ROM 16 [kB]/RAM 264 [kB]/Data Flash 2 [MB]
- 電池 LiPo/ 3 [セル or 本]/11.1[V]/360[mAh]/Tahmazo
- モータ 走行用：ステッピングモータ 2 [個]/ PKE243A-L モータドライバ IC： SLA7078MPRT
- センサ 赤外線センサ:3 [個]/ LBR-127HLD /ラインセンサ（反射光量をAD変換）/ 可視光センサ:1 [個]/ 光変調型フォト IC S7136 /ラインセンサ（反射光量を2値化変換）/ 赤色
- 開発環境 Visual Studio Code/ CAD:
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし
- ロボットPR 車高を低く、縦に長くを意識しました。その理由は、単純にこの形が好きだからです。また、モータとモータドライブを繋ぐケーブルを束ね後ろに固定することで、はねに見えるようにしました。これには、単純にこの形が好きだからです。

RT06

ATM (エーティーエム)

参加者：山下 幹人

所属：東京工芸大学からくり工房



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間：1 ヶ月 [電気系] 学校やサークルの設計、ユニバーサル / 期間：1 ヶ月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間：1 ヶ月
- スパック 150 x 135 x 80 [mm] 685[g]機構：左右（2輪）速度差方式 動輪：2輪/直径52mm 幅8mm 補助輪なし 最高速度：直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系/Raspberry Pi 財団 PR2040/133[MHz]/ROM 16 [kB]/RAM 264 [kB]/Data Flash 2 [MB]
- 電池 LiPo/ 3 [セル or 本]/11.1[V]/360[mAh]/Tahmazo
- モータ 走行用：ステッピングモータ 2 [個]/ PKE243A-L モータドライバ IC： SLA7078MPRT
- センサ 赤外線センサ:3 [個]/ LBR-127HLD /ラインセンサ（反射光量をAD変換）/ 可視光センサ:1 [個]/ 光変調型フォト IC S7136 /ラインセンサ（反射光量を2値化変換）/ 光の色は赤色
- 開発環境 Visual Studio Code/ CAD:
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし
- ロボットPR 前回の学生大会の時よりも、センサー層の位置を調節したり、プログラムを改良したので、正確にセンサーを読み取る事が出来るようにしました。

RT07

ラインローバーMk.2

(LINE ROVER MK.2 ラインローバーマーク2)

参加者：渡辺 勇斗

所属：東京工芸大学からくり工房



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間：1 ヶ月 [電気系] 学校やサークルの設計、ユニバーサル / 期間：2 ヶ月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間：4 ヶ月
- スパック 183 x 106 x 98 [mm] 680[g]機構：左右（2輪）速度差方式 動輪：2輪/直径52mm 幅8mm 補助輪なし 最高速度：直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン その他/Espressif Systems ESP32-D0WD/240[MHz]/ROM 448 [kB]/RAM 520 [kB]/Data Flash 4 [MB]
- 電池 LiPo/ 6 [セル or 本]/22.2[V]/360[mAh]/Tahmazo
- モータ 走行用：ステッピングモータ 2 [個]/ PKE243A-L モータドライバ IC： SLA7078MPRT
- センサ 赤外線センサ:6 [個]/ LBR-127HLD /ラインセンサ（反射光量をAD変換）/ 可視光センサ:1 [個]/ 光変調型フォト IC S7136 /ラインセンサ（反射光量を2値化変換）/ 光の色は赤色
- 開発環境 Visual Studio Code/ CAD:
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし
- ロボットPR メカやハード、ソフト面それぞれに力を入れて製作しました。そのため、ハード面では基本設計よりモータ駆動電圧を上げたりマイコン変更を行い、ソフト面ではサンプルでは固定だった加速度の制御などを行い、よりキレのあるコーナリングになっています。

ロボットレース競技

RT08

タコとレース (tacotorace タコトレース)

参加者: 稲垣 航成

所属: 東京工芸大学からくり工房



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 2ヶ月 [電気系] 学校やサークルの設計、ユニバーサル / 期間: 2ヶ月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 2ヶ月
- スペック 110 x 158 x 104 [mm] 696.3[g]機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 52mm 幅 8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系 / Raspberry Pi 財団 RP2040 / 133 [MHz] / ROM 16 [kB] / RAM 264 [kB] / Data Flash 2 [MB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.1 [V] / 360 [mAh] / Tahmazo
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / PKE243A-L モータドライバ IC: SLA7078MPRT
- センサ 赤外線センサ: 3 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ (反射光量を AD 変換) / 光の色が赤色可視光センサ: 1 [個] / 光変調型フォト IC S7136 / ラインセンサ (反射光量を 2 値化変換) / 赤色 LED を使ってます
- 開発環境 Visual Studio Code / CAD:
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし
- ロボット PR この機体の特徴はコードの形をかなり特徴的にしたことです。このコードの形は機体の名前の由来でもあるタコをイメージしました。出来栄では特にプログラム面、制御ゲインとモーター加速の値を調整し練習用のコースを上手く走ることができたことです。この経験を元に本番でもうまく走れる様に頑張ります。

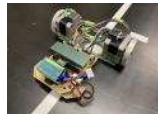
RT09

RT1号

(Aarutixiitigou アールティーイチゴウ)

参加者: 高橋 健

所属: 東京工芸大学からくり工房



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 1ヶ月 [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 / 期間: 2ヶ月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 3ヶ月
- スペック 145 x 158 x 74 [mm] 661.6[g]機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 51mm 幅 8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系 / Raspberry Pi 財団 RP2040 / 133 [MHz] / ROM 16 [kB] / RAM 264 [kB] / Data Flash 2 [MB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.1 [V] / 360 [mAh] / Tahmazo
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / PKE243A-L モータドライバ IC: SLA7078MPRT
- センサ 赤外線センサ: 3 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ (反射光量を AD 変換) / 可視光センサ: 1 [個] / 光変調型フォト IC S7136 / ラインセンサ (反射光量を 2 値化変換) / 光の色は赤色
- 開発環境 Visual Studio Code / CAD:
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし
- ロボット PR 直進性能を高めるためにトレッド幅を広くした

RT10

ソクセキ (Impromptu ソクセキ)

参加者: 佐藤 恒太郎



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 約 1 週間 [電気系] ユニバーサル (自分で設計) / 期間: 約 1 週間 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 鋭意製作中
- スペック 120 x 140 x 100 [mm] 452[g]機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 49mm 幅 8.4mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系 / NXP MK20DX256VLH7 / 72 [MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 2 [kB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.1 [V] / 1000 [mAh] / Kypom
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / TS3166N913 モータドライバ IC: Trinamic TMC2208
- センサ 可視光センサ: 5 [個] / NJL7302-F3 / ラインセンサ (反射光量を AD 変換) / 白色、広角ジャイロセンサ: 1 [個] / MPU6050 / デジタル値出力型 /
- 開発環境 PlatformIO IDE (on VS Code) / CAD: Fusion 360
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし
- ロボット PR 諸元は大会当日までに大幅に変更される可能性があります。もしずっと平べったいロボットができていたら、完全新作かもしれません。

RT11

DORAEMON (ドラエモン)

参加者: 湯川 慎一



- 製作 [機械系] 市販のキットを改造 / 期間: 1か月 [電気系] 市販のキットを改造 / 期間: 1日 [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: 1年と1か月
- スペック 170 x 170 x 54 [mm] 460[g]機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 34mm 幅 7mm 補助輪なし 最高速度: 直線 2 [m/s] / 加速度 2 [m/s/s] / 旋回 1 [m/s]
- 使用マイコン AVR系 / Atmel Arduino NANO / 16 [MHz] / ROM 32 [kB] / RAM 2 [kB] / Data Flash 2 [kB]
- 電池 LiPo / 2 [セル or 本] / 7.4 [V] / 350 [mAh] / FULLY MAX 製
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / N20 モータドライバ IC: ROHM 社製、BD65496MUV
- センサ 赤外線センサ: 7 [個] / ITR20001 // ジャイロセンサ: 1 [個] / MPU-6050 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 1 [個] / アルファ技研、REL18-100AN / 光学式 /
- 開発環境 Arduino IDE / CAD: ソリッドワークス
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり
- ロボット PR ロボテナショップの"ライントレーサーロボットキット"です。

ロボットレース競技

RT12

TR-2021 (ティーアールニセンニジュウイチ)

参加者: 西崎 伸吾

所属: 厚木ロボット研究会



- 製作 [機械系] 本やWebの図面を参考 / 期間: 1か月 [電気系] プリント基板(自分で設計) / 期間: 1か月 [ソフト] 本やWebのサンプルプログラムを改良 / 期間: 1か月
- スパック 127 x 216 x 30 [mm] 120[g]機構: 左右(2輪)速度差方式 動輪: 2輪/直径30mm 幅10mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン AVR系/Atmel ATmega 4809/20[MHz]/ROM 48 [kB]/RAM 6 [kB]/Data Flash 0.256 [kB]
- 電池 LiPo/ 2 [セル or 本]/7.4[V]/300[mAh]/TURNIGY
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個]/ Pololu 10:1 Micro Metal Gearmotor HPCB 6V モータドライバ IC: TB6612FNG: 東芝
- センサ 赤外線センサ: 6 [個]/ Pololu QTR8A / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / エンコーダ: 2 [個]/ Pololu Magnetic Encoder Pair Kit / 磁気式 / その他: 4 [個]/ OSRAM SFH9206 / マーカーセンサ
- 開発環境 ArduinoIDE / CAD: Fusion360 KiCAD
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし
- ロボットPR 2021年大会参加のマシンを修理したものです。完走して記録を残せれば良しとします。

RT13

RaBit (ラビット)

参加者: 小嶋 直熙

所属: 株式会社ロボテナ



- 製作 [機械系] 市販のキットを利用 / 期間: 1日 [電気系] 市販のキットを利用 / 期間: 1日 [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: 1日
- スパック 183 x 152 x 38 [mm] 138[g]機構: 左右(2輪)速度差方式 動輪: 2輪/直径34mm 幅7mm 補助輪なし 最高速度: 直線 2[m/s]/加速度 2 [m/s/s]/旋回 1[m/s]
- 使用マイコン AVR系/Atmel Arduino NANO/16[MHz]/ROM 32 [kB]/RAM 2 [kB]/Data Flash 2 [kB]
- 電池 アルカリ乾電池/ 6 [セル or 本]/9[V]/200[mAh]/ダイソー
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個]/ N20 モータドライバ IC: ROHM社製、BD65496MUV
- センサ 赤外線センサ: 7 [個]/ ITR20001 / ラインセンサ (反射光量をAD変換) ラインセンサ (反射光量を2値化変換) /
- 開発環境 ArduinoIDE / CAD:
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし
- ロボットPR ロボテナショップで販売中の"ライトレーサーロボットキット TypeR"です。

RT14

MHR18

(Amueichia-ruwaneito エムエイチアールワン
エイト)

参加者: 丸山 弥紘

所属: 埼玉県立新座総合技術高等学校
電子機械科

- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 八か月 [電気系] 本やWebのデータでプリント基板 / 期間: 八か月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 八か月
- スパック 175 x 190 x 40 [mm] 302.5[g]機構: 左右(2輪)速度差方式 動輪: 2輪/直径22mm 幅20mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas R5F2206BDEM/20[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo/ 3 [セル or 本]/11.1[V]/360[mAh]/KYPOM
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個]/ maxonRE16 モータドライバ IC: TB6643KQ
- センサ 赤外線センサ: 8 [個]/ 浜松フォトニクス S7136 / ラインセンサ (反射光量を2値化変換) /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD: KiCad
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし
- ロボットPR センサ回路をロケットのような形に見た目から速そうにしました。自分の中でできるだけかっこよく仕上げました。

RT15

ノーズスメライザー

(Nose Smeliser ノーズスメライザー)

参加者: 伊藤 洋和

所属: 埼玉県立新座総合技術高等学校
電子機械科

- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 8カ月 [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 / 期間: 3カ月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 2カ月
- スパック 204.5 x 193.5 x 41.5 [mm] 298.9[g]機構: 左右(2輪)速度差方式 動輪: 2輪/直径22mm 幅20mm 補助輪なし 最高速度: 直線 ?[m/s]/加速度 ? [m/s/s]/旋回 ?[m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas R5F2206BDFM/20[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo/ 3 [セル or 本]/11.1[V]/360[mAh]/KYPOM
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個]/ maxonRE16 モータドライバ IC: TB6643KQ
- センサ 赤外線センサ: 8 [個]/ 浜松フォトニクス S7136 / ラインセンサ (反射光量を2値化変換) /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD: KiCad
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし
- ロボットPR KiCadを使って基板を作成しました。特に外形のデザインにこだわりました。

ロボットレース競技

RT16

クリスマススター

(Kurisumasuta クリスマスター)

参加者: 坂本 憧

所属: 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 5か月 [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 / 期間: 3か月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 1日
- スバック 185 x 195 x 60 [mm] 350[g]機構: 左右(2輪)速度差方式 動輪: 2輪/直径22mm 幅20mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas R5F2206BDFM/20[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo/ 3 [セル or 本]/11.1[V]/360[mAh]/kypom
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個]/ マクソン re16 モータドライバ IC: TB6643KQ
- センサ 赤外線センサ:8 [個]/ 浜松フォトニクス / ラインセンサ (反射光量を2値化変換) /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト/ CAD: kiCAD
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし
- ロボットPR 配線を取り付け式にする事でメンテナンスを簡単にできるようにした

RT17

トレストライカー

(trastriker トレストライカー)

参加者: 尾松 春樹

所属: 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 9か月 [電気系] 学校やサークルの設計、ユニバーサル / 期間: 6か月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 4か月
- スバック 157 x 183 x 40 [mm] 288.5[g]機構: 左右(2輪)速度差方式 動輪: 2輪/直径22mm 幅20mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas R5F2206BDFM/20[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo/ 3 [セル or 本]/11.1[V]/360[mAh]/KYPOM
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個]/ MAXON RE16 モータドライバ IC: TB6643KQ
- センサ 赤外線センサ:8 [個]/ 浜松フォトニクス / ラインセンサ (反射光量を2値化変換) /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト/ CAD: KtCad
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし
- ロボットPR 支えのところにカーボンを使ったこと

RT18

50-xa (ファイブオーテンエー)

参加者: 渡邊 蒼太

所属: 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 8か月 [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 / 期間: 3か月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 2か月
- スバック 170 x 195 x 45 [mm] 286[g]機構: 左右(2輪)速度差方式 動輪: 2輪/直径22mm 幅20mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas R5F2206BDFM/20[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo/ 3 [セル or 本]/11.1[V]/360[mAh]/KYPOM
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個]/ maxonRE16 モータドライバ IC: TB6643KQ
- センサ 赤外線センサ:8 [個]/ 浜松フォトニクス S7136 / ラインセンサ (反射光量を2値化変換) /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト/ CAD:
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし
- ロボットPR 「黒い車体」や「同じセンサなのにLEDの色が違うところ」、「無駄にでかい基板」がチャームポイントです。

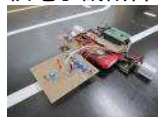
RT19

シュピールツォイク

(syupi-rutulouiku シュピールツォイク)

参加者: 片桐 太陽

所属: 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 6ヶ月 [電気系] 学校やサークルの設計、ユニバーサル / 期間: 6ヶ月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 6ヶ月
- スバック 162 x 193 x 32 [mm] 306.5[g]機構: 左右(2輪)速度差方式 動輪: 2輪/直径22mm 幅20mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas R5F2206BDFM/20[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo/ 3 [セル or 本]/11.1[V]/360[mAh]/KYPOM
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個]/ maxon RE16 モータドライバ IC: TB6643KQ
- センサ 赤外線センサ:8 [個]/ 浜松フォトニクス S7136 / ラインセンサ (反射光量を2値化変換) /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト/ CAD:
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし
- ロボットPR ロボットの機体は学校にある標準機を元に製作しました。基板はセンサ基板、マーカーセンサ基板、マイコン基板の三枚で構成されています。

ロボットレース競技

RT20

Ursa Minor (ウルサ ミノル)

参加者：関川 希地

所属：埼玉県立狭山工業高等学校



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間：3ヶ月 [電気系] 学校やサークルの設計、ユニバーサル / 期間：1ヶ月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間：7ヶ月
- スパック 182 x 185 x 37 [mm] 316[g]機構：左右(2輪)速度差方式 動輪：2輪/直径22mm 幅26mm 補助輪なし 最高速度：直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン PIC系/MICROCHIP 16f876A/20[MHz]/ROM 0.35 [kB]/RAM 0.25 [kB]/Data Flash 8 [kB]
- 電池 LiPo/ 3 [セル or 本]/11.1[V]/450[mAh]/BETAFPV
- モータ 走行用：DCモータ 2 [個]/ MAXON TB6643KQ モータドライバ IC：
- センサ 赤外線センサ：7 [個]/ 浜松フォトニクス S7136 /ラインセンサ (反射光量を2値化変換) /
- 開発環境 MPLAB/ CAD: CAD:
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし
- ロボットPR 去年作ったロボットのタイヤのホイールを少し小さくし、もっと安定した走りをするように、プログラムを改良しました。

RT21

黄金鯨 12 (ougonaji12 オウゴンアジ)

参加者：大橋 辰也

所属：埼玉県立狭山工業高等学校



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間：1週間 [電気系] ユニバーサル (自分で設計) / 期間：1週間 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間：1週間
- スパック 205 x 190 x 35 [mm] 359[g]機構：左右(4輪)速度差方式 動輪：4輪/直径21mm 幅20mm 補助輪なし 最高速度：直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン PIC系/MICROCHIP dsPIC30F4012/80[MHz]/ROM 48 [kB]/RAM 2 [kB]/Data Flash 21 [kB]
- 電池 LiPo/ 4 [セル or 本]/14.8[V]/450[mAh]/BETAFPV モータ関係：LiPo/ 4 [セル or 本]/14.8[V]/450[mAh]/BETAFPV
- モータ 走行用：DCモータ 2 [個]/ MAXON DCX16L モータドライバ IC： TB6643KQ
- センサ 赤外線センサ：7 [個]/ 浜松フォトニクス S-7136 /ラインセンサ (反射光量を2値化変換) /
- 開発環境 MPLAB IDE/ CAD:
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし
- ロボットPR 低重心になるように作りました

RT22

星詠み (Hoshiyomi ホシヨミ)

参加者：田村 純哉

所属：埼玉県立三郷工業技術高等学校



- 製作 [機械系] 学校やサークルにすでにあった機体 / 期間：1週間 [電気系] 学校やサークルの設計、ユニバーサル / 期間：1週間 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間：1週間
- スパック 170 x 195 x 55 [mm] 350[g]機構：左右(2輪)速度差方式 動輪：2輪/直径19mm 幅30mm 補助輪なし 最高速度：直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン AVR系/Atmel ATMEGA328P-AU/16[MHz]/ROM 1 [kB]/RAM 2 [kB]/Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo/ 3 [セル or 本]/11.1[V]/460[mAh]/HobbyKing
- モータ 走行用：DCモータ 2 [個]/ maxon RE 118715 モータドライバ IC： TB6643KQ
- センサ 赤外線センサ：5 [個]/ 浜松フォトニクス、S7136 /ラインセンサ (反射光量を2値化変換) /
- 開発環境 Arduino 開発環境/ CAD: JWCAD
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし
- ロボットPR 完走を目指すように作りました。

RT23

KZ-5 (ケーゼットファイブ)

参加者：畠山 和昭

所属：埼玉県立新座総合技術高等学校



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間：3日 [電気系] ユニバーサル (自分で設計) / 期間：3 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間：けっこうな時間
- スパック 140 x 175 x 45 [mm] 320[g]機構：左右(2輪)速度差方式 動輪：2輪/直径22mm 幅20mm 補助輪なし 最高速度：直線 ?[m/s]/加速度 ? [m/s/s]/旋回 ?[m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas R5F52206BDFM/20[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo/ 3 [セル or 本]/11.1[V]/300[mAh]/Hyperion
- モータ 走行用：DCモータ 2 [個]/ maxon RE16 モータドライバ IC： TB6643KQ
- センサ 赤外線センサ：5 [個]/ 浜松フォトニクス S7136 /ラインセンサ (反射光量を2値化変換) /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト/ CAD: 未使用
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし
- ロボットPR 高校生の初心者でも作りやすい、理解しやすい、を考えて製作。

ロボットレース競技

RT24

Village stone RT2022

(Village stone RT2022 ビレッジストーンアー
ルティニーゼロニー)

参加者: 村石 亘

所属: 三郷工業技術製作所電子機械課開発部



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 数日 [電気系] ユニバーサル (自分で設計) / 期間: 数日 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 数日
- スバック 200 x 200 x 40 [mm] 350[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 19mm 幅 30mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン AVR系 / Atmel ATMEGA328P-AU / 16 [MHz] / ROM 32 [kB] / RAM 2 [kB] / Data Flash 1 [kB]
- 電池 LiPo / 4 [セル or 本] / 14.8 [V] / 360 [mAh] / 不明
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / maxonRE118715 モータドライバ IC: TB6643KQ
- センサ 赤外線センサ: 5 [個] / 未定 / ラインセンサ (反射光量を AD 変換) ラインセンサ (反射光量を 2 値化変換) /
- 開発環境 Arduino 開発環境 / CAD: JWCAD
- 探索アルゴリズム 未回答
- ロボット PR Arduino を勉強中です。もう少し色々できたらと考えています。

RT25

トレ三郎 (ToreZaburou トレザブロウ)

参加者: 小川 靖夫



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 数日 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 数週間 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 数年
- スバック 200 x 150 x 51 [mm] 670[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 51mm 幅 5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン R8C/M16/M32系 / Renesas R8C/36M / 16 [MHz] / ROM 128 [kB] / RAM 10 [kB] / Data Flash 512 [kB]
- 電池 LiFe / 6 [セル or 本] / 19.8 [V] / 700 [mAh] / ZIPPY
- モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / 多摩川精機 □42mm ユニポーラ 1-2 相励磁で使用 モータドライバ IC: sanken STA7131MPR
- センサ 可視光センサ: 8 [個] / 浜ホト / ラインセンサ (反射光量を 2 値化変換) / 赤
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD: PROTEL
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり
- ロボット PR ステッピングモータの左右速度差方式で、H/L デジタルセンサ7個 (スタート・ゴールマーカ用として+1個) を利用するクラシカルなスタイルのトレロボです。ステッパーのサウンドをお楽しみください。オートスタートで走行します。コース記憶はコーナーマーカーを見ずにタイヤの回転数で現在位置を推定して加減速します

RT26

RedSpecial (レッドスペシャル)

参加者: 猪野 貴之

所属: からくり工房 A:Mac



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 3ヶ月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 5ヶ月 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 1週間
- スバック 160 x 160 x 50 [mm] 200[g] 機構: 左右 (4輪) 速度差方式 動輪: 4輪 / 直径 25mm 幅 8.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 6 [m/s] / 加速度 6 [m/s/s] / 旋回 1.5 [m/s]
- 使用マイコン AVR系 / Atmel ATmega32u4 / 16 [MHz] / ROM 32 [kB] / RAM 2.5 [kB] / Data Flash 1 [kB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.1 [V] / 300 [mAh] / HyperIn
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / DCX-10L モータドライバ IC: 自作の定電流フルブリッジアンブ
- センサ 赤外線センサ: 2 [個] / SFH 213 FA / アナログ PID 制御エンコーダ: 2 [個] / 秋葉原のジャンク品 /
- 開発環境 ArduinoIDE+LTSpice / CAD: Fusion360, Kicad5.2
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり
- ロボット PR 制御工学の原点に帰るべく、アナログ PID 制御で速度とヨーレートを制御してます / 紹介サイト <https://qiita.com/tanutanup/items/8cad22d386e8295a3e84>

RT27

河童 (Kappa カツパ)

参加者: 中川 範晃

所属: アールティマウス部



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 3か月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 3か月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 1年
- スバック 230 x 200 x 70 [mm] 939[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 30mm 幅 6mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32F446RCT6 / 180 [MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 128 [kB] / Data Flash 256 [kB]
- 電池 LiPo / 5 [セル or 本] / 18.5 [V] / 1600 [mAh] / SUNPADOW
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / マクソン製 DCX22S モータドライバ IC: TI 製 DRV8256ELiDAR DC モータ 1 [個] / 不明
- センサ 赤外線センサ: 12 [個] / Letex Technology LBR-127 / ラインセンサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / Invensense MPU-9250 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / マクソン製 ENX16 EASY / 磁気式 / その他: 1 [個] / SLAMTEC RPLIDAR A1 /
- 開発環境 STM32CubeIDE / CAD: Inventor, KiCad
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり
- ロボット PR 電流制御可能なモータドライバとダイレクトドライブにより滑らかな走行制御を試せるよう製作。運用を楽にするためバッテリーの充電回路も内蔵していません。競技には使用しませんが、障害物をよけるリアルタイム軌道生成も試したいので、LiDAR も搭載しています。

ロボットレース競技

RT28

タルタル (tartar タルタル)

参加者: 小林 優太

所属: 長野県工科短期大学校



- 製作 [機械系] 市販のキットを利用 / 期間: 不明 [電気系] 市販のキットを利用 / 期間: 不明 [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: 2ヶ月
- スペック 115 x 130 x 45 [mm] 140[g]機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪/直径20mm 幅10mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系/STmicro STM32F303/72[MHz]/ROM 64 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo/ 2 [セル or 本]/7.4[V]/300[mAh]/TURNIGY
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個]/ CHF-GM12-N20VA モータドライバ IC:
- センサ 赤外線センサ:10 [個]/ LBR-127HLD /ラインセンサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ:1 [個]/ BMX055 /デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個]/不明 /磁気式 /
- 開発環境 STM32CubeIDE / CAD:
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり
- ロボットPR 前回の大会からソフトとハードともに調整を重ねました。

RT29

tracer (トレーサー)

参加者: 宮川 大空

所属: 長野県工科短期大学校



- 製作 [機械系] 市販のキットを利用 / 期間: 1週間 [電気系] 市販のキットを利用 / 期間: 不明 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 2週間
- スペック 115 x 130 x 45 [mm] 140[g]機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪/直径20mm 幅10mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系/STmicro STM32F303/72[MHz]/ROM 64 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo/ 2 [セル or 本]/7.4[V]/300[mAh]/TURNIGY
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個]/ CHF-GM12-N20VA モータドライバ IC:
- センサ 赤外線センサ:10 [個]/ LBR-127HLD /ラインセンサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ:1 [個]/ BMX055 /デジタル値出力型 / エンコーダ:1 [個]/不明 /磁気式 /
- 開発環境 STM32CubeIDE / CAD:
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし
- ロボットPR 初心者が製作した機体なので至らぬ点も多いですが、私的には満足のいく出来になっていると思っています。

RT30

Count raccoon (カウントラクーン)

参加者: 中原 悠希

所属: からくり工房 I.Sy



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 4ヶ月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 4ヶ月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 1ヶ月
- スペック 210 x 152 x 35 [mm] 160[g]機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪/直径36mm 幅2mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas R5F52206BDFM/32[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 46 [kB]/Data Flash 8 [kB]
- 電池 アルカリ乾電池/ 1 [セル or 本]/9[V]/1200[mAh]/マクセル
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個]/ FA-130 モータドライバ IC:
- センサ 赤外線センサ:10 [個]/ LBR-127HLD /ラインセンサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ:1 [個]/ L3GD20H /デジタル値出力型 /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD:
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし
- ロボットPR ラインセンサを増やしてみました。

RT31

aldebaran (アルデバラン)

参加者: 高村 紀之

所属: 福井大学 からくり工房 I. Sys



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 1年 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 1年 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: これから
- スペック 117 x 130 x 21 [mm] 200[g]機構: 左右 (4輪) 速度差方式 動輪: 4輪/直径10mm 幅5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas RX66T/120[MHz]/ROM 512 [kB]/RAM 64 [kB]/Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo/ 2 [セル or 本]/7.4[V]/370[mAh]/turnegy
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個]/ 1331sr モータドライバ IC: TB6612
- センサ 赤外線センサ:10 [個]/ GP2S700HCP /距離センサ (反射光量を AD 変換) / 可視光センサ:2 [個]/ LBR127HLD /距離センサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ:1 [個]/ MPU6050 /デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個]/ IE2-400 /磁気式 /
- 開発環境 GCC + e2 Studio / CAD: FUSION360 EAGLE
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし
- ロボットPR 初めてのRX66Tを用いたトレーサーです。

ロボットレース競技

RT32

NKC 実習機

(NKC educational machine エヌケーシージツ シュウキ)

参加者：丹羽 一平

所属：名古屋工学院専門学校



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間：約4か月 [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 / 期間：約4か月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間：約1か月
- スパック 110 x 138 x 28 [mm] 94[g]機構：左右(2輪)速度差方式 動輪：2輪/直径24.5mm 幅11mm 補助輪なし 最高速度：直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン H8系/Renesas SH7125F/50[MHz]/ROM 128 [kB]/RAM 8 [kB]/Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo/2 [セル or 本]/8.4[V]/240[mAh]/HYPERION
- モータ 走行用：DCモータ 2 [個]/ Pololu-2211 モータドライバ IC： TB6612FNG
- センサ 赤外線センサ：11 [個]/ LBR-127HLD / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / エンコーダ：2 [個]/ pololu #4761 /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD: PCBE
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり
- ロボットPR 専門学校の授業で製作している機体を持ってきました。ソフトウェアはもっと手を入れたかったのですが、仕事が忙しくて中部地区大会とあまり変わっていません。

RT33

nkc_tr (エヌケーシーティーアール)

参加者：浅野 正宗

所属：名古屋工学院専門学校



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間：1ヶ月 [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 / 期間：3ヶ月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間：4ヶ月
- スパック 110 x 138 x 28 [mm] 94[g]機構：左右(2輪)速度差方式 動輪：2輪/直径25mm 幅10mm 補助輪なし 最高速度：直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン SH系/Renesas SH-7125/50[MHz]/ROM 0 [kB]/RAM 8 [kB]/Data Flash 128 [kB]
- 電池 LiPo/2 [セル or 本]/7.4[V]/240[mAh]/Hyperion
- モータ 走行用：DCモータ 2 [個]/ Pololu-2210 モータドライバ IC： TB6612FNG
- センサ 赤外線センサ：11 [個]/ TPR-105F / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / エンコーダ：2 [個]/ Pololu-3081 / 磁気式 /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD: PCBE
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり
- ロボットPR 学校の授業で制作した機体です。競技会に向けて改造を行いました。

RT34

八海山 (hakkaisan ハッカイサン)

参加者：安田 真梨

所属：reRo



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間：一か月 [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 / 期間：? [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間：?
- スパック 165 x 150 x 70 [mm] 199[g]機構：左右(2輪)速度差方式 動輪：2輪/直径34mm 幅25mm 補助輪なし 最高速度：直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系/STmicro STM32F303/72[MHz]/ROM 64 [kB]/RAM 12 [kB]/Data Flash 64 [kB]
- 電池 LiPo/2 [セル or 本]/7.4[V]/240[mAh]/Hyperion
- モータ 走行用：DCモータ 2 [個]/ RC-260RA18130 モータドライバ IC：
- センサ 赤外線センサ：5 [個]/ いっぱい使いました。 / 距離センサ (反射光量をAD変換) /
- 開発環境 mbed / CAD: Inventor
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし
- ロボットPR 始めて製作しました。

RT35

Grace (グレース)

参加者：小池 琉来

所属：reRo



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間：1週間 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間：3週間 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間：2週間
- スパック 135 x 180 x 25 [mm] 90[g]機構：左右(4輪)速度差方式 動輪：4輪/直径20mm 幅12mm 補助輪なし 最高速度：直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系/STmicro STM32F405/168[MHz]/ROM 1.024 [GB]/RAM 192 [kB]/Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiFe/2 [セル or 本]/7.4[V]/240[mAh]/HYPERION
- モータ 走行用：DCモータ 2 [個]/ maxon DCX10L モータドライバ IC： MAX22201
- センサ 赤外線センサ：16 [個]/ / ラインセンサ (反射光量をAD変換) ラインセンサ (反射光量を2値化変換) / マーカセンサはICを使って二つの赤外線センサをAND使用していますジャイロセンサ：1 [個]/ MPU-6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ：2 [個]/ ENX 10 EASY / 光学式 /
- 開発環境 STM32CubeIDE / CAD:
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし
- ロボットPR 昨年12月よりロボットレース競技を始めた新参加者です。持ちうる技術を総動員した渾身の機体です。

ロボットレース競技

RT36

pursuit (パシュート)

参加者: 小田 匠馬

所属: reRo



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 1年 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 1年 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 2か月
- スペック xx[mm] 190[g]機構: 動輪: 4輪 / 直径 22mm 幅 15mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32F469VG / 180[MHz] / ROM [kB] / RAM [kB] / Data Flash [kB]
- 電池 LiPo / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 360[mAh] / aircraft
- モータ 走行用: DC モータ 4 [個] / maxon モータドライバ IC:
- センサ 赤外線センサ: 10 [個] / ラインセンサ (反射光量を AD 変換) /
- 開発環境 STM32CubeIDE / CAD:
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし
- ロボットPR 独ステを用いて旋回性能が高くなるよう作りました。

RT37

初号機 (Unit 01 ショゴウキ)

参加者: 山口 裕士

所属: reRo



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 1年 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 3か月 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 4か月
- スペック 183 x 174 x 35 [mm] 128[g]機構: 左右 (4輪) 速度差方式 動輪: 4輪 / 直径 27mm 幅 21mm 補助輪なし 最高速度: 直線 3.5[m/s] / 加速度 6 [m/s/s] / 旋回 1.8[m/s]
- 使用マイコン ARM系 / STmicro stm32f405 / 168[MHz] / ROM 1.024 [MB] / RAM 192 [kB] / Data Flash [kB]
- 電池 LiPo / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 240[mAh] / Hyperion
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / maxon DCX10L モータドライバ IC: DRV8874 センサーバーをきる用 DC モータ 1 [個] / maxon DCX6M
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / 1540801NBA300 / ラインセンサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / ICM20648 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / ENX EASY / 磁気式 / その他: 1 [個] / ポテンシオメーター / センサーバーの角度検出
- 開発環境 STM32CubeIDE / CAD:
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり
- ロボットPR センサーバーをきるタイプのロボットです。 / 紹介サイト https://github.com/Yuto2511/Robo-Trace_2021

RT38

叢雲 (Murakumo ムラクモ)

参加者: 川原 脩慈

所属: reRo



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 7か月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 2か月 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 6か月
- スペック x 103 x [mm] 130[g]機構: 左右 (4輪) 速度差方式 動輪: 4輪 / 直径 21mm 幅 12mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32F405RGT6 / 168[MHz] / ROM 168 [MB] / RAM 1 [MB] / Data Flash 196 [MB]
- 電池 LiPo / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 240[mAh] / Hyperion
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / maxon DCX 10L モータドライバ IC: TEXAS INSTRUMENTS DRV8874
- センサ 赤外線センサ: 16 [個] / Vishay TMT7100X01 / ラインセンサ (反射光量を AD 変換) / エンコーダ: 2 [個] / maxon ENX 10 EASY / 磁気式 /
- 開発環境 STM32CubeIDE / CAD: Autodesk Inventor, KiCad
- 探索アルゴリズム 未回答
- ロボットPR

RT39

仮号機改 (karigoukikai カリゴウキカイ)

参加者: 筒井 健翔

所属: reRo



- 製作 [機械系] 学校やサークルにすでにあった機体 / 期間: 学校やサークルにすでにあった機体 [電気系] 学校やサークルにすでにあった機体 / 期間: 学校やサークルにすでにあった機体 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 1か月
- スペック 146 x 160 x 72 [mm] 190[g]機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 35mm 幅 7.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン その他 / STmicro STM32F303 / 72[MHz] / ROM 64 [kB] / RAM 12 [kB] / Data Flash 64 [kB]
- 電池 LiPo / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 450[mAh] / Hyperion
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / RC-260RA18130 モータドライバ IC:
- センサ 赤外線センサ: 5 [個] / 複数種類搭載 / ラインセンサ (反射光量を AD 変換) /
- 開発環境 Keil Studio / CAD:
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし
- ロボットPR 学生大会に参加したときの機体にさらなる改良を加えました。先読みセンサを搭載することでスピードを出しながらスムーズに曲がることを可能にしました。

ロボットレース競技

RT40

北秋田 (kitaakita キタアキタ)

参加者: 葛西 柊摩

所属: reRo



- 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 3日 [電気系] 学校やサークルにすでにあった機体 / 期間: ? [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: ?
- スペック 150 x 150 x 60 [mm] 190[g]機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 35mm 幅 12mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32F303 / 72[MHz] / ROM 64 [kB] / RAM 12 [kB] / Data Flash 64 [kB]
- 電池 LiPo / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 240[mAh] / Hyperion
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個] / RC-260RA18130 モータドライバ IC:
- センサ 赤外線センサ: 5 [個] / 何種類かあります / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /
- 開発環境 Mbed / CAD: Inventor
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし
- ロボットPR 初めて作ったトレースロボットです。

RT41

AneGo (anego アネゴ)

参加者: 桜井 真希

所属: reRo



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 2週間 [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 / 期間: ? [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 3週間
- スペック 124 x 100 x 16 [mm] 93[g]機構: 左右 (4輪) 速度差方式 動輪: 4輪 / 直径 22mm 幅 15mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32F405RG / 168[MHz] / ROM 0 [kB] / RAM 196 [kB] / Data Flash 1 [kB]
- 電池 LiPo / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 240[mAh] / Hyperion
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個] / Maxon DCX10L 4.5v モータドライバ IC: MAX22201ATC
- センサ 赤外線センサ: 12 [個] / TEMT7100X01 / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / MPU-6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / ENX 10 EASY / 光学式 磁気式 /
- 開発環境 STM32CubeIDE / CAD: Inventor2022
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり
- ロボットPR 学生大会後から急ピッチで新しく機体を制作しました。できるだけ必要な部分のみを残したシンプルな構造にしています。

RT42

Alias (エイリアス)

参加者: 永木 悠暉

所属: reRo



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 1年 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 1年 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 1年
- スペック 25 x 25 x 25 [mm] 400[g]機構: 左右 (4輪) 速度差方式 動輪: 4輪 / 直径 2mm 幅 2mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系 / STmicro stm32f405 / 168[MHz] / ROM 1.024 [MB] / RAM 192 [kB] / Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.4[V] / 300[mAh] / GNB
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個] / dcx10l モータドライバ IC:
- センサ 赤外線センサ: 14 [個] / 不明 / 距離センサ (PSD など反射光位置を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / TDK / AD変換して取込む / エンコーダ: 2 [個] / Maxon / 磁気式 /
- 開発環境 STM32CubeIDE / CAD:
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし
- ロボットPR オーソドックスなマシンに設計しました。見た目もいい感じに出来たともいます。どうでしょうか。

RT43

Angelo (アンジェロ)

参加者: 河内 建汰郎

所属: reRo



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 2週間 [電気系] 学校やサークルにすでにあった機体 / 期間: 不明 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 不明
- スペック 180 x 150 x 22 [mm] 130[g]機構: 左右 (4輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 22mm 幅 120mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系 / STmicro stm32f405 / 168[MHz] / ROM 1.024 [MB] / RAM 192 [kB] / Data Flash [kB]
- 電池 LiPo / 2 [セル or 本] / 7.2[V] / 240[mAh] / HYPERION
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個] / DCX10L モータドライバ IC:
- センサ 赤外線センサ: 13 [個] / ラインセンサ (反射光量を AD 変換) /
- 開発環境 STM32CubeIDE / CAD:
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし
- ロボットPR 簡単に組み立てられるロボットにしました。

ロボットレース競技

RT44

Laurus (ローラス)

参加者: 草野 克英

所属: reRo



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: ? [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: ? [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: ?
- スペック 141 x 160 x 22 [mm] 96[g]機構: 左右 (4輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 22mm 幅 11mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度[m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32F405RG / 168[MHz] / ROM 1.024 [kB] / RAM 192 [kB] / Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo / 2 [セル or 本] / 8.4[V] / 240[mAh] / Hyperion
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / Maxon DCX10L 4.5V モータドライバ IC: DRV8251
- センサ 赤外線センサ: 11 [個] / TMT7100X01 / ラインセンサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / ICM20648 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / ENX 10 EASY / /
- 開発環境 STM32CubeIDE / CAD: Inventor, KiCad
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし
- ロボットPR 初めてのロボットレ機体であるため、シンプルにした。

RT45

UnderBird_2.0

(アンダーバード ニーテンゼロ)

参加者: 下鳥 晴己

所属: reRo



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 2ヶ月 [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 / 期間: ? [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 3週間
- スペック 155 x 167 x 45 [mm] 120[g]機構: 左右 (4輪) 速度差方式 動輪: 4輪 / 直径 22mm 幅 15mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度[m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32F405RG / 168[MHz] / ROM 0 [kB] / RAM 196 [kB] / Data Flash 1 [MB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 12.6[V] / 180[mAh] / Hyperion
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / Maxon DCX10L 4.5v モータドライバ IC: MAX22201ATC ダウンフォース用 DC モータ 2 [個] / Tello の予備モータ
- センサ 赤外線センサ: 12 [個] / TMT7100X01 / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / MPU-6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / ENX 10 EASY / 光学式 磁気式 /
- 開発環境 STM32CubeIDE / CAD:
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり
- ロボットPR 後輩のノムさん (学生大会優勝者: 野村駿斗くん) に勝つために、学生大会から新型を製作しました。頑張ります。

RT46

はやぶさ (HAYABUSA ハヤブサ)

参加者: 野村 駿斗

所属: reRo



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 約3か月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 約3か月 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 約1年
- スペック 140 x 165 x 45 [mm] 130[g]機構: 左右 (4輪) 速度差方式 動輪: 4輪 / 直径 23mm 幅 12mm 補助輪なし 最高速度: 直線 6.0[m/s] / 加速度[m/s/s] / 旋回 1.7[m/s]
- 使用マイコン ARM系 / STmicro stm32f405 / 168[MHz] / ROM 1.024 [kB] / RAM 192 [kB] / Data Flash 512 [kB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.4[V] / 300[mAh] / GN3
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / maxon DCX10L モータドライバ IC: DRV8874 ダウンフォース DC モータ 2 [個] / BR1103B
- センサ 赤外線センサ: 13 [個] / 1540801NBA300 / ラインセンサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / ICM20648 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / ENX EASY / 磁気式 /
- 開発環境 STM32CubeIDE / CAD:
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり
- ロボットPR 今年からプロペラを取り付け全体的な速度を上げられるようにしました。

RT47

MODEL2 (モデルツー)

参加者: 田中 洋輔

所属: 新潟コンピュータ専門学校



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 2ヶ月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 1ヶ月 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 2ヶ月
- スペック 150 x 150 x 25 [mm] 100[g]機構: 左右 (4輪) 速度差方式 動輪: 4輪 / 直径 23mm 幅 10mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度[m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM系 / Raspberry Pi RP2040 / 133[MHz] / ROM 0 [kB] / RAM 264 [kB] / Data Flash 2 [MB]
- 電池 LiPo / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 240[mAh] / Hyperion
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / 不明 モータドライバ IC: TB6612
- センサ 赤外線センサ: 12 [個] / TPR-105 / ラインセンサ (反射光量を AD 変換) / エンコーダ: 2 [個] / AS5047 / 磁気式 /
- 開発環境 ARM GCC Compiler / CAD: KiCAD
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり
- ロボットPR ホイールなどは3Dプリンタで製作しました。センサの補正から各回の動作は全て自動で行います。1回目の走行で加速できる箇所を探し2回目走行から減速走行をします。

ロボットレース競技

RT48

NCC-HS (ヌシーシーエイチエス)

参加者: 服部 慎二

所属: 新潟コンピュータ専門学校



- 製作 [機械系] 学校やサークルにすでにあった機体 / 期間: 1年 [電気系] 学校やサークルにすでにあった機体 / 期間: 1年 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 3か月
- スパック 190 x 140 x 45 [mm] 200[g]機構: 左右 (4輪) 速度差方式 動輪: 4輪/直径 25mm 幅 10mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas RX72T/200[MHz]/ROM 128 [kB]/RAM 128 [kB]/Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo/ 3 [セル or 本]/11.1[V]/300[mAh]/GAONENG
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個]/ MAXON モータドライバ IC: ダウンフォースを得るため DC モータ 4 [個]/ BETAFPV
- センサ 赤外線センサ:13 [個]/ TOSHIBA /ラインセンサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ:1 [個]/ ST マイクロ /デジタル値出力型 /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト/ CAD:
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり
- ロボットPR 初めてのロボットです。

RT49

NCC-KS (エヌシーシーケーエス)

参加者: 菅家 翔

所属: 新潟コンピュータ専門学校



- 製作 [機械系] 学校やサークルにすでにあった機体 / 期間: 1年 [電気系] 学校やサークルにすでにあった機体 / 期間: 1年 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 3か月
- スパック 190 x 140 x 45 [mm] 200[g]機構: 左右 (4輪) 速度差方式 動輪: 4輪/直径 25mm 幅 10mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas RX72T/200[MHz]/ROM 128 [kB]/RAM 128 [kB]/Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo/ 3 [セル or 本]/11.1[V]/300[mAh]/GAONENG
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個]/ MAXON モータドライバ IC: 床に押し付ける力を得るため DC モータ 4 [個]/ IFLIGHT
- センサ 赤外線センサ:13 [個]/ TOSHIBA /ラインセンサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ:1 [個]/ ST マイクロ /デジタル値出力型 /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト/ CAD:
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり
- ロボットPR 専門学校で初めてのロボット製作です。

RT50

NCC-AS (エヌシーシーエーエス)

参加者: 阿部 秋也

所属: 新潟コンピュータ専門学校



- 製作 [機械系] 学校やサークルにすでにあった機体 / 期間: 1年 [電気系] 学校やサークルにすでにあった機体 / 期間: 1年 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 3か月
- スパック 190 x 140 x 45 [mm] 200[g]機構: 左右 (4輪) 速度差方式 動輪: 4輪/直径 25mm 幅 10mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas RX72T/200[MHz]/ROM 128 [kB]/RAM 128 [kB]/Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo/ 3 [セル or 本]/11.1[V]/300[mAh]/GAONENG
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個]/ MAXON モータドライバ IC: ダウンフォースを得るため DC モータ 4 [個]/ BETAFPV
- センサ 赤外線センサ:13 [個]/ TOSHIBA /ラインセンサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ:1 [個]/ ST マイクロ /デジタル値出力型 /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト/ CAD:
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり
- ロボットPR 専門学校で始めて制作したロボットです。

RT51

NCC-001 (エヌシーシーゼロゼロイチ)

参加者: 谷内田 茂成

所属: 新潟コンピュータ専門学校



- 製作 [機械系] 学校やサークルにすでにあった機体 / 期間: 1年 [電気系] 学校やサークルにすでにあった機体 / 期間: 1年 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 1年
- スパック 190 x 140 x 45 [mm] 200[g]機構: 左右 (4輪) 速度差方式 動輪: 4輪/直径 25mm 幅 10mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度[m/s/s]/旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX系/Renesas RX72T/200[MHz]/ROM 128 [kB]/RAM 128 [kB]/Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo/ 3 [セル or 本]/11.1[V]/300[mAh]/GAONENG
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個]/ MAXON モータドライバ IC: ダウンフォースを得るため DC モータ 2 [個]/ IFLIGHT
- センサ 赤外線センサ:13 [個]/ TOSHIBA /ラインセンサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ:1 [個]/ ST マイクロ /デジタル値出力型 /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト/ CAD:
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり
- ロボットPR 昨年のロボットです。

ロボトレース競技

RT52

Reze (Reze レゼ)

参加者: 尾山 颯汰

所属: 立命館大学ロボット技術研究会 / AIOL



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 1 か月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 1 か月 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 2 週間
- スパック 180 x 126 x 45 [mm] 130[g] 機構: 左右 (4 輪) 速度差方式 動輪: 4 輪 / 直径 24mm 幅 12mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM 系 / STmicro STM32F446RE / 84 [MHz] / ROM 512 [kB] / RAM 128 [kB] / Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.4 [V] / 380 [mAh] / GNB
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / 不明 モータドライバ IC: TB6614FNG ダウンフォース 2 2 [個] / BETAFPV
- センサ 赤外線センサ: 12 [個] / LRF-127 / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / MPU9250 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / MA702 / 磁気式 /
- 開発環境 mbed / CAD: Fusion360, EAGLE
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり
- ロボット PR 2022 年の学生大会後から新機体を作製しました。

RT53

VLT-1 (ビエルトワーワン)

参加者: 宇都宮 正和

所属: D-The-Star



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 2 か月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 2 か月 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 1 年
- スパック 168 x 245 x 35 [mm] 98[g] 機構: 左右 (4 輪) 速度差方式 動輪: 4 輪 / 直径 24.3mm 幅 8.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 3 [m/s] / 加速度 10 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX 系 / Renesas R5F566TEADF / 160 [MHz] / ROM 512 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo / 2 [セル or 本] / 7.4 [V] / 300 [mAh] / 不明
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / maxon: DCX10L モータドライバ IC: TI: DRV8874PWR 吸着 DC モータ 1 [個] / maxon: DCX10S
- センサ 赤外線センサ: 15 [個] / TPR-105 / ラインセンサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / TDK: MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / ENX 10 EASY XT 1024IMP / 磁気式 /
- 開発環境 GCC + e2 Studio / CAD: 機械: Fusion360 基板: Quadcept
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり
- ロボット PR コースの白線を 2 次元座標として記憶し、2 回目にその覚えたデータを平滑化してコース全体をショートカットするようにして走ります。

RT54

Warlock 改

(Warlock Mark2 ワーロックカイ)

参加者: 山田 真

所属: Ex-machina



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 1 年 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 1 年 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 2 年
- スパック 125 x 122 x 35 [mm] 98[g] 機構: 左右 (4 輪) 速度差方式 動輪: 4 輪 / 直径 27mm 幅 11mm 補助輪なし 最高速度: 直線 4 [m/s] / 加速度 8 [m/s/s] / 旋回 1.2 [m/s]
- 使用マイコン RX 系 / Renesas rx71m / 240 [MHz] / ROM 4 [MB] / RAM 512 [kB] / Data Flash 64 [kB]
- 電池 LiPo / 2 [セル or 本] / 7.6 [V] / 260 [mAh] / bataFPV
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / 不明 モータドライバ IC: TB67H450FNG 接地圧強化 DC モータ 2 [個] / bataFPV
- センサ 赤外線センサ: 12 [個] / SFH4059-QS, SIM-030ST, SFH 3015 FA, / ラインセンサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / ICM-20689 / / エンコーダ: 2 [個] / MA-700 / 磁気式 /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD:
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり
- ロボット PR 機体は 2 年前のものですが、ソフトを強化してします。競技ルールがほとんど変わらないので、長期開発できるのがマイクロマウスのいいところ。

ロボットレース競技

RT55

無旋 Drive02

(Musen Drive 02 ムセンドライブゼロツー)

参加者: 鈴木 亮

所属: 特殊移動機械製作所



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 8ヶ月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 6ヶ月 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 1年
- スパック 245 x 240 x 120 [mm] 1200[g] 機構: Swerve drive 動輪: 4輪 / 直径 26mm 幅 8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 5.8[m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン その他 / Tensilica Xtensa LX6 / 40[MHz] / ROM 448 [kB] / RAM 520 [kB] / Data Flash 4 [MB]
- 電池 LiFe / 3 [セル or 本] / 9.9[V] / 850[mAh] / 近藤科学
- モータ 走行用: DC モータ 1 [個] / maxon DCX22L モータドライバ IC: Pololu 製 G2 High-Power Motor Driver 18v25and24v21 操舵用 DC モータ 1 [個] / maxon DCX22L
- センサ 赤外線センサ: 32 [個] / Letex 製 LBR-127HLD / ラインセンサ (反射光量を AD 変換) / エンコーダ: 1 [個] / ams 製 AS5600 / 磁気式 / その他: 1 [個] / Panasonic 製 CNZ1023 / 走行量計測
- 開発環境 Visual Studio Code / CAD: AutoCAD KiCAD
- 探索アルゴリズム Swerve Drive トレース コース記憶あり
- ロボット PR Swerve Drive (スワードライブ) 機構を応用し、モータ 2 つで 4 輪駆動と 4 輪操舵を実現した機体です。1号機より軽くするために全体を作り直しました。大抵の Swerve Drive は車輪 1 つにモータを 2 つ使うため、回路や制御が複雑になります。この機体は 4 つの Swerve Drive を大きな歯車で繋ぎ、走行用モータ 1 つと操舵用モータ 1 つで全ての車輪を動かしています。1モータ 1機能であるため、高速低トルクと低速高トルク、それぞれ最適な領域で使うことができます。機体は大きいですが、機体の向きを変える必要がないため、機敏に走り回ります。ライン検出センサは環状に 32 個付いています。

RT56

Empireo (エンピレオ)

参加者: 赤川 航希

所属: 極東技術結社 群馬支部



- 製作 [機械系] 市販のキットを改造 / 期間: 1ヶ月 [電気系] 市販のキットを利用 / 期間: 1日 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 3ヶ月
- スパック 170 x 170 x 54 [mm] 160[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 23mm 幅 20mm 補助輪なし 最高速度: 直線 2[m/s] / 加速度 2 [m/s/s] / 旋回 1[m/s]
- 使用マイコン AVR 系 / Atmel Arduino NANO / 16[MHz] / ROM 32 [kB] / RAM 2 [kB] / Data Flash 2 [kB]
- 電池 LiPo / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 350[mAh] / FULLY MAX
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / N20 モータドライバ IC:
- センサ 赤外線センサ: 7 [個] / ITR20001 / ラインセンサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / MPU6050 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 1 [個] / REL18-100AN / 光学式 /
- 開発環境 Arduino IDE / CAD: fusion360
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし
- ロボット PR 3D プリントを多用する設計です。マシンの破損があっても予備パーツをすぐ作ることができます。設備に制限があるので、速さよりもメンテ性重視にしました

RT57

Klic_RT_v1

(クリック アールティイー ブイワン)

参加者: 影山 夏樹

所属: 極東技術結社 長岡支部



- 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 2ヶ月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 2ヶ月 [ソフト] 自身で作ったオリジナル / 期間: 5ヶ月
- スパック 144.5 x 157 x 20 [mm] 120[g] 機構: 左右 (4輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 21.5mm 幅 9mm 補助輪なし 最高速度: 直線 5.19[m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン ARM 系 / STmicro STM32F446RET6 / 180[MHz] / ROM 512 [kB] / RAM 128 [kB] / Data Flash 32 [kB]
- 電池 LiPo / 2 [セル or 本] / 7.6[V] / 330[mAh] / HYPERION
- モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / MAXON DCX10L モータドライバ IC: Maxim Integrated MAX22201ATC+
- センサ 赤外線センサ: 12 [個] / Vishay TMT7100X01 / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / エンコーダ: 2 [個] / maxon ENX10 EASY 512IMP / 光学式 /
- 開発環境 STM32CubeIDE / CAD: Fusion360 Kicad6
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし
- ロボット PR ロボットレース競技に初めて参加するのでベーシックな機体になるように製作しました。

ロボトレース競技

RT58

GodSpeed2021

(ゴッドスピードニセンニジュウイチ)

参加者: 黒川 旭

所属: 極東技術結社 鎌倉支部



- 製作 【機械系】 自身で設計したオリジナル / 期間: 5日 【電気系】 プリント基板 (自分で設計) / 期間: 30日 【ソフト】 自身で作ったオリジナル / 期間: 10日
- スパック 170 x 170 x 54 [mm] 260[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 動輪: 2輪 / 直径 26mm 幅 15mm 補助輪なし 最高速度: 直線 4[m/s] / 加速度 2 [m/s/s] / 旋回 1[m/s]
- 使用マイコン AVR系 / Atmel ATmega328P / 16[MHz] / ROM 32 [kB] / RAM 2 [kB] / Data Flash 2 [kB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 300[mAh] / GNB
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個] / 中華コアレス モータドライバ IC: ROHM社製、BD65496MUV 押し付け用ファンモータ DCモータ 2 [個] / 中華コアレス
- センサ 赤外線センサ: 7 [個] / ITR20001 / 距離センサ (反射光量を AD 変換) デジタル値出力距離センサ / ジャイロセンサ: 1 [個] / MTU6050 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 1 [個] / ロボテナ、ロータリエンコーダ TypeR / 光学式 /
- 開発環境 ArduinoIDE / CAD: Fusion360, PCB, BSch, 頭脳 RAPID
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり
- ロボットPR 昨年度の機体は最高速度が 2m/s しか出なかったため、ギヤ比を変更しました。この機体をベースにロボトレキットを開発して販売する予定です。

RT59

RS-116 (アールエスイチイチロク)

参加者: 遠藤 隆記

所属: 極東技術結社



- 製作 【機械系】 自身で設計したオリジナル / 期間: 1.5か月 【電気系】 プリント基板 (自分で設計) / 期間: 2か月 【ソフト】 自身で作ったオリジナル / 期間: 2か月
- スパック 170 x 170 x 30 [mm] 120[g] 機構: ステアリング (舵切り輪) 型 動輪: 4輪 / 直径 26mm 幅 20mm 補助輪なし 最高速度: 直線 6[m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX系 / Renesas / [MHz] / ROM [kB] / RAM [kB] / Data Flash [kB]
- 電池 LiPo / 4 [セル or 本] / 7.6[V] / 180[mAh] / DUALSKY
- モータ 走行用: DCモータ 4 [個] / 不明 モータドライバ IC: ステアリングサーボ DCモータ 1 [個] / 不明
- センサ 赤外線センサ: 4 [個] / ラインセンサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / デジタル値出力型 / エンコーダ: 1 [個] / 光学式 /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD:
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり
- ロボットPR ステアはやめといたほうがいいです

RT60

Lsens2.6D

(エルセンスニーテンロクディー)

参加者: 梅本 篤



- 製作 【機械系】 自身で設計したオリジナル / 期間: 1年 【電気系】 プリント基板 (自分で設計) / 期間: 1年 【ソフト】 自身で作ったオリジナル / 期間: 6ヶ月
- スパック 100 x 100 x 100 [mm] 130[g] 機構: 左右 (4輪) 速度差方式 動輪: 4輪 / 直径 25mm 幅 12mm 補助輪なし 最高速度: 直線 7[m/s] / 加速度 15 [m/s/s] / 旋回 1.8[m/s]
- 使用マイコン RX系 / Renesas RX71M / 240[MHz] / ROM 777 [kB] / RAM 640 [kB] / Data Flash 0 [kB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 12.6[V] / 350[mAh] / ---
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個] / maxon DCX10L モータドライバ IC: TB6614
- センサ 赤外線センサ: 24 [個] / TPS-105 / /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD:
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり
- ロボットPR 学生の時に作ったマシンです。

RT61

Aegis2023

(エイジスニセンニジュウサン)

参加者: 藤澤 彰宏



- 製作 【機械系】 自身で設計したオリジナル / 期間: 3か月 【電気系】 プリント基板 (自分で設計) / 期間: 3か月 【ソフト】 自身で作ったオリジナル / 期間: 3年
- スパック 130 x 240 x 40 [mm] 130[g] 機構: 左右 (4輪) 速度差方式 動輪: 4輪 / 直径 20mm 幅 10mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]
- 使用マイコン RX系 / Renesas RX66T / 160[MHz] / ROM 512 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 8 [MB]
- 電池 LiPo / 3 [セル or 本] / 11.4[V] / 300[mAh] / GAONENG
- モータ 走行用: DCモータ 2 [個] / Maxon DCX10L モータドライバ IC: TB6641FTG ダウンフォースファン DCモータ 4 [個] / BetaFPV
- センサ 赤外線センサ: 16 [個] / SCM-014TB / ラインセンサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / LSM6DSR / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / Maxon EMX 10 EASY / 磁気式 /
- 開発環境 Renesas 開発ソフト / CAD:
- 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり
- ロボットPR 2走目以降は、1走目で覚えたマップ情報と、走行中のタイヤの回転数とジャイロセンサで自己位置推定しながら走る流行りの全面ショートカット走行に挑戦します。自己位置情報の誤差が大きくなってしましますが、走行性能向上のためにシリコンシートをタイヤに巻いてグリップ力を上げています。

地区大会の記録



2022年度マウス関西地区大会

日時 2022年7月16日(日)
会場 大阪電気通信大学 寝屋川キャンパス

マウス競技

順位	ロボット名	操作者名	グループ名	ベストタイム	順位	備考
1	紫電 Neo	宇都宮 正和	D-The-Star	00:01.880	10	優勝
	赤い彗星 2.1	宇都宮 正和	D-The-Star	00:02.133		
2	Fusion	山下 浩平		00:02.170	6	2位
3	Sylphy Echo	古川 大貴	D-The-Star	00:02.239	4	3位
4	djtkuwaganon_act2	高橋 良太	D-The-Star	00:02.346	3	特別賞
5	x10	瀬谷 勇太	OOEDO SAMURAI	00:02.394	2	特別賞
	djtkuwaganon_act1	高橋 良太	D-The-Star	00:02.437		
6	Spangle v4	徳永 弦久	極東技術結社	00:02.755	1	
7	ロング19号機	小峰 直樹		00:02.788	1	
	Spangle v3.1	徳永 弦久	極東技術結社	00:03.017		
8	しゅべるま〜じゅにあ v2	今井 康博	D-The-Star	00:03.545	1	
9	type3	浜砂 智		00:05.178	1	
10	mobius	平井 幸弥	ロボット倶楽部	00:09.112	1	
11	lapis	正元 淳也		00:11.035	1	
12	佐野工ガブ	賀谷 一稀	大阪府立佐野工科高等学校機械工作部	00:14.942	1	
13	ion	大嶽 結衣	MiceOB / team Rx	00:16.412	1	
14	佐野工カーブ	羽賀 陽太	大阪府立佐野工科高校機械工作部	00:18.427	1	
15	ぶちぶち 3号	鱒淵 祥司	アニキと愉快な仲間たち	00:19.793	1	
16	はんしんよく(半身浴)BU2	いとう ひさし		00:26.046	1	
17	No name1	合田 直史	大阪電気通信大学 自由工房	00:29.885	1	
18	進	平井 晏司	神戸市立科学技術高等学校 科学技術研究会	00:30.596	1	
19	32e795aae79bae	大庭 羽流	神戸市立科学技術高等学校 科学技術研究会	00:34.322	1	
20	佐野工マウス	瀧谷 柁晴	大阪府立佐野工科高校機械工作部	00:41.492	1	
21	maelstrom	三村 祐希也	神戸市立科学技術高等学校 科学技術研究会	00:48.940	1	
22	走れどん兵衛	猪妻 あい	大阪電気通信大学 自由工房	01:27.084	1	
R	雀	西川 葵		R		
R	行潦	長澤 俊典		R		
R	CINCS HMStar	林 康平	京都コンピュータ学院 制御通信部 CINCS	R		
R	MiM_RX631_K	久万 倫輝	京都コンピュータ学院 制御通信部 CINCS	R		
K	Zirconia KAI	佐藤 雅也		棄権		

クラシックマウス競技

順位	ロボット名	操作者名	グループ名	ベストタイム	順位	備考
1	Elmeth	宇都宮 正和	D-The-Star	00:02.849	10	優勝
2	x9	瀬谷 勇太	OOEDO SAMURAI	00:03.446	6	2位
3	黒鉄 2	赤尾 健太	Ex-machina	00:04.199	4	3位
4	YA5 IKAROS	荒井優輝	からくり工房 A:Mac	00:07.236	3	
5	ブラックレーサー	平田 将人	ミラクシアエッジテクノロジー(株)	00:11.056	2	特別賞
6	v4rquZcl11	船田 健悟	Mice OB/team Rx	00:12.928	1	
7	てくてくねずみ 3.1	合田 直史	大阪電気通信大学 自由工房	00:13.746	1	特別賞
8	unblur	余村 亮	ソラド株式会社	00:18.350	1	Pi:Co 賞
9	仙人掌 2	武田 聖矢	大阪電気通信大学 自由工房	00:22.423	1	
10	soramo	廣瀬 光	ソラド株式会社	00:27.696	1	特別賞
11	ぜんしんよく(全身浴)BU2	いとう ひさし		00:29.217	1	
12	響	山口 拓也	大阪電気通信大学 自由工房	00:29.321	1	
13	chipstar	竹内 智亮	大阪電気通信大学 自由工房	00:30.131	1	
14	むた	藤森 理乃花	大阪電気通信大学 自由工房	00:30.810	1	特別賞
14	モチ 2号	猪妻 あい	大阪電気通信大学 自由工房	00:31.337	1	特別賞
15	ロボ太郎	坂下 尚輝	大阪府立城東工科高等学校	00:34.553	1	特別賞
16	scorpion	八木俊磨	大阪電気通信大学 自由工房	00:35.488	1	
17	ハイスベック	岸田 純弥	大阪電気通信大学 自由工房	00:36.442	1	
	響 2	山口 拓也	大阪電気通信大学 自由工房	00:37.834		特別賞
18	だいふく	久保木 駿	大阪電気通信大学 自由工房	00:38.961	1	
19	でんちゅう	木田 裕大	大阪電気通信大学 自由工房	00:41.926	1	
20	ロケット頭突き	中西 健心	大阪電気通信大学 自由工房	00:43.096	1	
21	はじめての M II	中谷 祐太	大阪電気通信大学 自由工房	00:43.689	1	
22	べんごろ	谷口未来	大阪電気通信大学 自由工房	00:46.187	1	
23	鼠ボロ	中村 悠	大阪電気通信大学 自由工房	00:47.206	1	
24	鉄鼠	中川 範晃	アールティマウス部	00:51.221	1	
25	名称未定号	井口 空	大阪電気通信大学 自由工房	00:53.331	1	

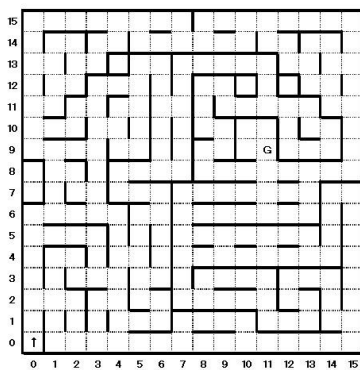
	とことこねずみ	合田 直史	大阪電気通信大学 自由工房	01:00.337		
26	ナノピコ	箕内 伊織	大阪電気通信大学 自由工房	01:05.835	1	
	ぜんしんよく(全身浴)BU3	いとう ひさし		01:09.398		
27	micromouse1号	小田川 奏太	大阪電気通信大学 自由工房	01:30.038	1	
R	だっしゅ	福岡 真大	株式会社ステップワン	R		
K	ロボ実ちゃん	西村 愛実	大阪府立城東工科高等学校	棄権		

特別賞(団体賞) 大阪電気通信大学 自由工房

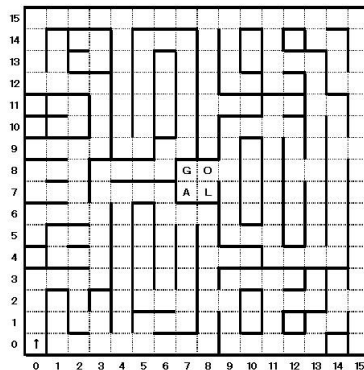
ロボットレース競技

順位	ロボット名	操作者名	グループ名	ベストタイム	順位外	備考
1	Aegis2022	藤澤彰宏		00:04.181	6	優勝
2	RS-116	遠藤 隆記	極東技術結社	00:05.060	4	2位
3	VLT-2	宇都宮 正和	D-The-Star	00:06.036	3	3位
4	GodSpeed2021	黒川 旭	極東技術結社 鎌倉支部	00:07.090	2	
5	Warlock 改	山田 真	Ex-machina	00:07.530	1	
6	無旋 Drive01	鈴木 亮	特殊移動機械製作所	00:19.880	1	特別賞
7	シンプルファイター	近藤 隆路	株式会社シンプルファイター	00:21.947	1	
8	青春とは嘘であり悪である	平安 陸斗	大阪府立高津高等学校	00:24.316	1	
9	94	福井 達也	大阪府立高津高等学校	00:25.742	1	
10	はやちまる	林 俐玖	大阪府立高津高等学校	00:26.816	1	
11	ナナカマド	中原 悠希	からくり工房 I.sys	00:30.114	1	
12	にっこうよく(日光浴)ESP	いとう ひさし		00:32.207	1	
13	ストレンジワーム	松本 怜士	大阪府立城東工科高等学校	00:51.767	1	
14	Forest	村野 友紀	大阪府立城東工科高等学校	00:56.051	1	
15	aldebaran	高村 紀之	からくり工房 I.Sys	01:17.532	1	
R	8 連後期型甲	河村 圭多	大阪府立高津高等学校	R		
R	クイックスター	西川 明義	大阪府立城東工科高等学校	R		
R	ロボ太郎	中 拓斗	大阪府立城東工科高等学校	R		
R	Nasips	阿部 勇斗	からくり工房 I.Sys	R		
K	miurak	三浦啓輔	機械研	棄権		

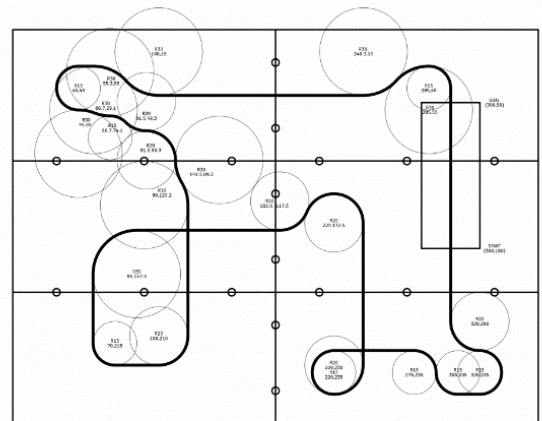
特別賞(団体賞) 大阪府立高津高等学校 からくり工房 I sys 大阪府立城東工科高等学校



マイクロマウス競技



クラシックマウス競技



ロボットレース競技

第35回マイクロマウス中部地区初級者大会

日時 2022年9月4日(日)

会場 名古屋工学院専門学校

※本大会は順位に関わらず一律1ポイント

マイクロマウス競技

順位	ロボット名	操作者名	グループ名	ベストタイム	順位外	備考
1	Hamstring	竹内 聖		00:08.217	1	優勝
2	Morpho	竹内 聖		00:08.459		特別賞※1
3	石田式マウス	石田 雅弥	名古屋工学院専門学校	00:58.905	1	2位
4	maelstrom	三村 祐希也	神戸市立科学技術高等学校 科学技術研究会	01:00.146	1	3位
R	HM-StartKit	竹内 秀太郎	Ti-Robot	T04:32.978		

R	ブレイクスルー1号	村上 達郎		R	
R	電研2号	小原 直将	法政大学電気研究会	R	
R	denken ハムちゃん	廣田 航稀	法政大学電気研究会	R	

(※1)同一製作者による2台目の出走のため、順位表彰からは除外し、特別賞を授与。

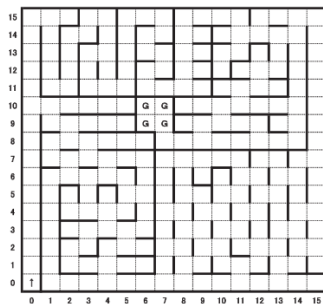
クラシックマウス競技

順位	ロボット名	操作者名	グループ名	ベストタイム	順位外	備考
1	Tk-01 Pi:Co3 Hevy	徳丸 信介	TeamATE	00:26.850	1	特別賞※2
2	RT ピコなの	伊奈 雄希斗	TeamATE	01:16.629	1	優勝
3	Pi:Co MK	宮木 康輔		02:09.747	1	2位、Pi:Co 杯優勝
4	ロボ太郎	坂下 尚輝	大阪府立城東工科高等学校	02:09.918	1	3位
R	大きなうさねずみ	福村 康太郎	法政大学電気研究会	R		
R	ロボ実ちゃん	西村 愛実	大阪府立城東工科高等学校	R		

(※2)昨年の全日本大会完走者(&完走マウス)のため、順位表彰からは除外し、特別賞を授与。

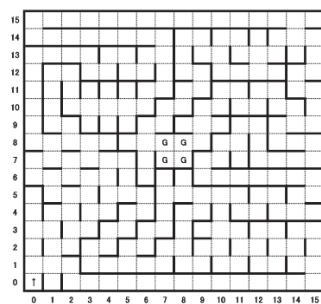
ロボトレース競技

順位	ロボット名	操作者名	グループ名	ベストタイム	順位外	備考
1	ストレンジワーム	松本 怜士	大阪府立城東工科高等学校	00:14.652	1	優勝
2	サスイ01	吉田 浩史	DMC	00:17.762	1	2位
3	Forest	村野 友紀	大阪府立城東工科高等学校	00:20.804	1	3位
R	カウンタック	浅野 正宗	名古屋工学院専門学校	T00:15.960		
R	クイックスター	西川 明義	大阪府立城東工科高等学校	R		



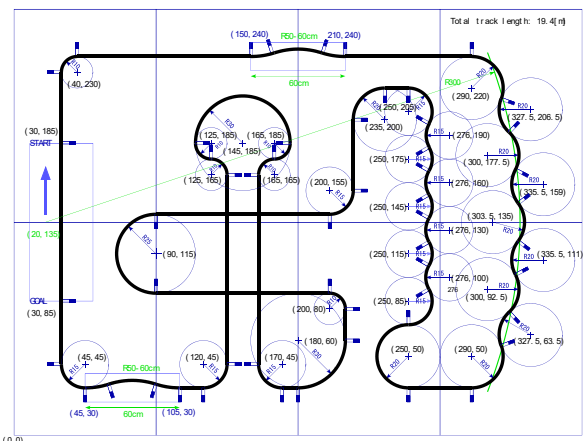
区画数優先 79歩34折
最短優先 70歩20折

マイクロマウス競技



南回り 74歩49折 西回り 75歩43折

クラシックマウス競技



ロボトレース競技

第38回マイクロマウス東日本地区大会

日時 2022年10月2日(日)

会場 厚木商工会議所

マイクロマウス競技

順位	ロボット名	操作者名	グループ名	ベストタイム	順位外	備考
1	Fantom4th	松井 祐樹	D-The-Star	00:01.829	10	優勝
	Fantom3rd	松井 祐樹	D-The-Star	00:01.867		
2	紫電 Neo	宇都宮 正和	D-The-Star	00:01.922	6	2位
	赤い彗星 2.1	宇都宮 正和	D-The-Star	00:02.252		
3	Fusion	山下 浩平		00:02.530	4	3位
4	Spangle v4	徳永 弦久	極東技術結社	00:02.749	3	
	Spangle v3.1	徳永 弦久	極東技術結社	00:03.133		
5	Exia7thAlter	平松 直人	Mice Busters	00:03.164	2	
6	djtkuwaganon act1	高橋 良太	D-The-Star	00:03.243	1	
7	Sylphy Force	古川 大貴	D-The-Star	00:03.339	1	
8	Entrance v2	木村 威	早稲田大学 WMMC	00:03.671	1	
9	しゅべるま〜じゅにあ v2	今井 康博	D-The-Star	00:03.966	1	
10	ぶちぶち 3号	鱈淵 祥司	アニキと愉快的な仲間たち	00:04.931	1	
11	ARROWHEAD	須賀 裕文	D-The-Star	00:04.941	1	
12	TRIAL	佐藤 玲於	reRo	00:19.178	1	
13	HM-2020 改	西崎 伸吾	厚木ロボット研究会	00:21.088	1	
14	djtkuwaganon act2	高橋 良太	D-The-Star	00:30.955	1	
15	サボンゼ	麻生 英寿	reRo	00:32.279	1	特別賞
16	ロング19号機	小峰 直樹		00:53.283	1	

17	班渠 2	佐藤 翔	アールティマウス部	00:56.179	1	
18	HM Starterkit	安藤 大輝	明治大学オートメーション研究部	01:20.251	1	
R	白樺	柳澤 孝平	reRo	R		
R	亀	市東 勇士朗	reRo	R		
R	HM-StarterKit	大熊 鼓太郎	SRDC	R		
R	ハムちゃん	玉井 千尋	早稲田大学 WMMC	R		
R	ion	大嶽 結衣	Mice OB / team Rx	R		
K	quasar	秦 恒軒	渋谷教育学園渋谷高校理科部	棄権		

クラシックマウス競技

順位	ロボット名	操作者名	グループ名	ベストタイム	順位	備考
1	Elmeth	宇都宮 正和	D-The-Star	00:03.767	6	優勝
2	黒鉄式	赤尾 健太	Ex-machina	00:04.542	4	2位
3	v4rquZcl11	船田 健悟	Mice OB/team Rx/Ex-machina	00:06.315	3	3位
4	白鷺鴉	福田 真悟	東京理科大学 Mice	00:07.304	2	
5	YA5 IKAROS	荒井 優輝	からくり工房 A:Mac	00:07.568	1	
6	絶対 5Rしない M	宮崎 淳	東京工芸大学からくり工房	00:14.510	1	
7	チキンマウス	佐藤 拓都	東京工芸大学からくり工房	00:16.019	1	
8	ESP32-ROS-PICO	青木 政武	アールティマウス部	00:17.589	1	
9	コペ クラシック	塚本浩平	株式会社アールティ	00:51.349	1	Pi:Co 杯優勝
10	Hornet v4	仲田 尚貴	東京工芸大学からくり工房 OB	01:11.212	1	
11	YN1 号	中村 有輝	早稲田大学 WMMC	02:16.269	1	
12	TYU 三郎・改	小川 靖夫		02:22.575	1	
13	秘密兵器メカトロ一億号	樋渡 悠	日本電子専門学校電子応用工学科	02:27.947	1	
14	ぼよびこ	小笹 周平	株式会社アールティ	02:38.348	1	
15	HK1 号	木嶋 悠斗	早稲田大学 WMMC	02:47.157	1	
R	くろくま	西岡 詩珠	東京理科大学 Mice	T02:13.406		
R	FLUSH	王 家希	日本電子専門学校電子応用工学科	R		
R	MicroNaos	沼田 楽来	東京工業大学ロボット技術研究会 Cheese	R		
R	ペこまうす	須田 晃弘	東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI	R		
R	びぎにんぐまうす借物	川上 靖次	アールティマウス部	R		
R	Ca.161	長崎 悠歩	早稲田大学 WMMC	R		
R	田中くん	田中 周吾	早稲田大学 WMMC	R		
R	korallion	山後 勇斗	早稲田大学 WMMC	R		
R	AQUA	中里 悦矢	早稲田大学 WMMC	R		
K	秘密結社百人町メカトロ単団1号機	浅野 健一	日本電子専門学校電子応用工学科	棄権		
K	Progress Of Dwarf1	大谷 卓輝	早稲田大学 WMMC	棄権		
K	Viper	今西 優登	早稲田大学 WMMC	棄権		
K	H.M1 号	長谷川真子	早稲田大学 WMMC	棄権		

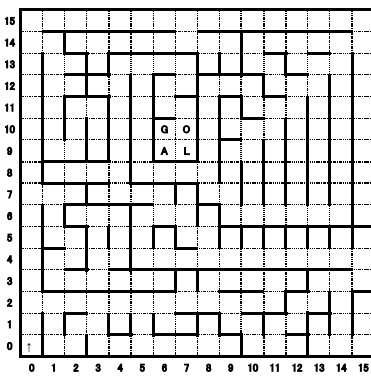
ロボットレース競技

順位	ロボット名	操作者名	グループ名	ベストタイム	順位	備考
1	Aegis2022	藤澤 彰宏		00:06.387	10	優勝
2	Lsens2.6D	梅本 篤		00:06.806	6	2位
3	RS-116	遠藤 隆記	極東技術結社	00:06.814	4	3位
4	L1	山下 浩平		00:07.024	3	
5	はやぶさ	野村 駿斗	reRo	00:09.228	2	
6	VLT-1	宇都宮 正和	D-The-Star	00:11.599	1	
7	UnderBird	下鳥 晴己	reRo	00:12.064	1	
8	Village stone RT2022	村石 亘	三郷工業技術製作所 電子機械課 開発部	00:13.143	1	
9	アリア	椎名 志勇	埼玉県立三郷工業技術高等学校	00:13.176	1	
10	Laurus	草野 克英	reRo	00:13.591	1	
11	初号機	山口 裕士	reRo	00:13.999	1	
12	Sky	福田知香	埼玉県立三郷工業技術高等学校	00:14.866	1	
13	GodSpeed2021	黒川 旭	極東技術結社 鎌倉支部	00:15.013	1	
14	Alias	永木 悠暉	reRo	00:18.196	1	
15	strugglingΣ	渡辺 恵生	埼玉県立三郷工業技術高等学校	00:18.674	1	
16	叢雲	川原 脩慈	reRo	00:19.567	1	
17	SKG	田村 純哉	埼玉県立三郷工業技術高等学校	00:20.878	1	
18	ドラえもん	湯川 慎一		00:21.342	1	
19	RedSpecial	猪野 貴之	からくり工房 A:Mac	00:23.073	1	
20	TR-2021	西崎 伸吾	厚木ロボット研究会	00:23.993	1	
21	Empireo	赤川 航希	極東技術結社	00:30.800	1	
22	Angelo	河内 建汰郎	reRo	00:34.795	1	
23	無旋 Drive01	鈴木 亮	特殊移動機械製作所	00:38.700	1	
24	河童	中川 範晃	アールティマウス部	00:54.890	1	

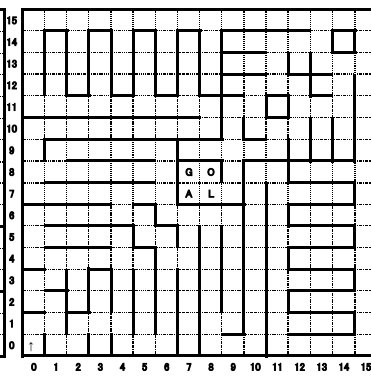
25	ANG	桜井 真希	reRo	01:29.114	1	
R	トレ三郎	小川 靖夫		F00:23.823		
R	玖音3世	細木 玖音	渋谷教育学園幕張中学校電気部	R		
R	優太号	高村 優太	渋谷教育学園幕張中学校電気部	R		
R	メカトロ工房キットI型	青木 伸司	厚木ロボット研究会	R		
R	Klic_RT_v1	影山 夏樹	極東技術結社	R		

支部サーキット競技

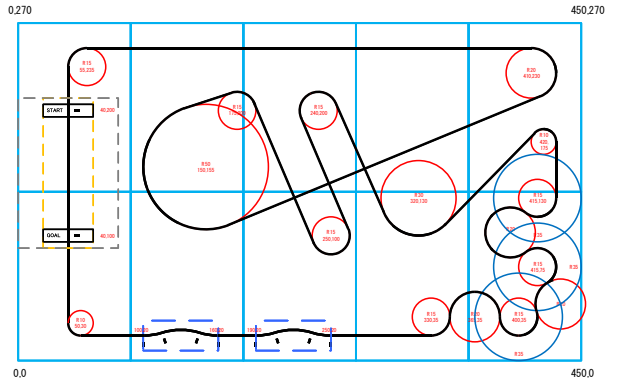
順位	ロボット名	操作者名	グループ名	ベストタイム	備考
1	YA5 IKAROS	荒井 優輝	からくり工房 A:Mac	00:12.500	優勝
2	TYU 三郎・改	小川 靖夫		00:16.913	
R	Hornet v4	仲田 尚貴	東京工芸大学からくり工房 OB	R	



マイクロマウス競技



クラシックマウス競技



ロボットレース競技

第35回マイクロマウス東北地区大会

日時 2022年10月9日(日)
会場 タスパークホテル(山形県長井市)

マイクロマウス競技

順位	ロボット名	操作者名	グループ名	ベストタイム	順位外	備考
1	djtkuwanon_act2	高橋 良太	D-The-Star	00:03.152	6	優勝
2	こじまうす 12	小島 宏一		00:03.339	4	準優勝
3	Sylphy Force	古川 大貴	D-The-Star	00:03.644	3	第3位
4	しゅべるま〜じゅにあ v2	今井 康博	D-The-Star	00:03.795	2	特別賞
5	djtkuwanon_act1	高橋 良太	D-The-Star	00:03.838	1	
6	東北マウス赫	菅原 昌弥	ロボコンやっぺし	00:07.899	1	
7	班渠 2	佐藤 翔	アールティマウス部	00:11.596	1	
8	ロング19号機	小峰 直樹		00:28.241	1	
R	mini-pico	青木 政武	アールティマウス部	R		
R	egress2018	横山 直幸	ながいファンクラブ	R		
R	egress2022	横山 直幸	ながいファンクラブ	R		
R	ion	大嶽 結衣	Mice OB / team Rx	R		
R	しゅべるま〜じゅにあ	今井 康博	D-The-Star	R		
K	にはたづみ	長澤 俊典		棄権		

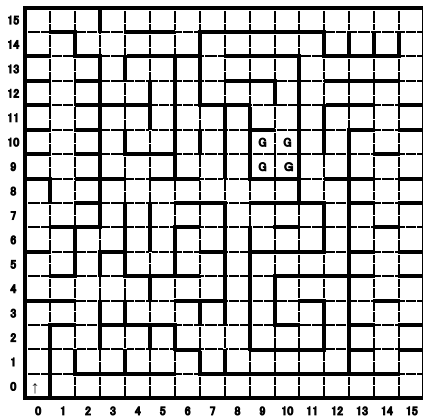
クラシックマウス競技(エキスパートクラス)

順位	ロボット名	操作者名	グループ名	ベストタイム	順位外	備考
1	雪風8	中島 史敬		00:02.920	6	優勝
2	YA5 IKAROS	荒井 優輝	からくり工房 A:Mac	00:03.194	4	準優勝
3	雪風 7.1	中島 史敬		00:03.390	3	第3位
4	BALD EAGLE	中瀬 優	Mice OB	00:06.254	2	特別賞
5	鉄鼠	中川 範晃	アールティマウス部	00:07.216	1	
6	TYU 三郎・改	小川 靖夫		00:11.873	1	
7	TYU 三郎	小川 靖夫		00:12.021	1	
8	SYW	蒲生 郷	ながいファンクラブ	00:13.419	1	
9	ESP32-ROS-PICO	青木 政武	アールティマウス部	00:15.232	1	
10	寒工情報	辻 稜 榎 騎 駒 心	寒河江工業高等学校	01:03.757	1	
11	SM21	蹄 茂美	長井工業高校	01:25.367	1	
R	しゅべるま〜	今井 康博	D-The-Star	R		

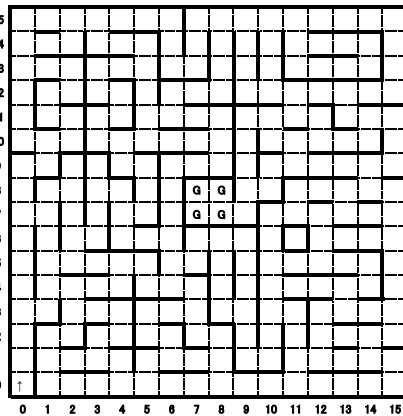
クラシックマウス競技(フレッシュマンクラス)

※本競技は順位に関わらず一律 1 ポイント

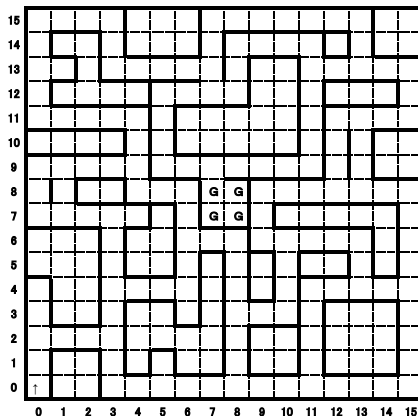
順位	ロボット名	操作者名	グループ名	ベストタイム	順位	備考
1	くろくま	西岡 詩珠	東京理科大学 Mice	00:11.435	1	優勝
2	ベこまうす	須田 晃弘	東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI	00:11.437	1	準優勝
3	すみれ	渡邊 未紀	株式会社アールティ	00:15.457	1	特別賞
4	Pi:Co 太	橋本 俊治	株式会社アールティ	00:22.486	1	
5	パタコン	根上 ダニエル	株式会社アールティ	00:31.793	1	
6	Salty マウス	塩谷 昌行	株式会社アールティ	01:29.974	1	



西回り 58歩 24折、南回り 58歩 26折
マイクマウス競技



西回り 41歩 25折、南回り 43歩 19折
クラシックマウス競技(エキスパート)



西回り 45歩16折 南回り 49歩12折
クラシックマウス競技(フレッシュマン)

第 39回 マイクロマウス北陸信越地区大会

日時 2022年10月11日(月)締切
会場 オンライン大会

マイクロマウス競技 17 台、クラシックマウス競技 44 台、ロボットレース競技 24 台 ほか

第 31 回 マイクロマウス九州地区大会

日時 2022年10月23日(日)
会場 熊本高等専門学校・熊本キャンパス

マイクロマウス競技

順位	ロボット名	操作者名	グループ名	ベストタイム	順位	備考
1	Spangle v4	徳永 弦久	極東技術結社	00:03:162	6	優勝
2	Spangle v3.1	徳永 弦久	極東技術結社	00:03:683		
3	type4	浜砂 智		00:04:225	4	第2位、支部長賞
4	maelstrom v2	三村 祐希也	神戸市立科学技術高等学校 科学技術研究会	00:06:085	3	第3位
5	type3	浜砂 智		00:14:769		
6	ロング19号機	小峰 直樹		00:27:101	2	
7	はんしんよく(半身浴)BU2	いとう ひさし		00:48:364	1	
R	maelstrom	三村 祐希也	神戸市立科学技術高等学校 科学技術研究会	R		
K	KNCT-HM1	葉山 清輝	熊本高等専門学校	棄権		

クラシックマウス競技

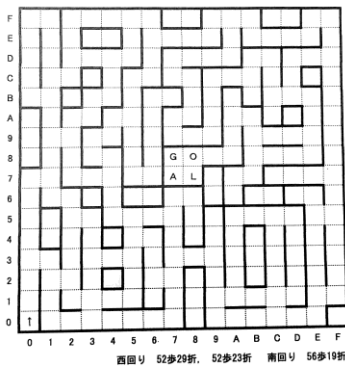
順位	ロボット名	操作者名	グループ名	ベストタイム	順位	備考
1	Ntool1	石田 慎治		00:25:117	4	優勝、Pi:Co 杯優勝
2	タイトルホルダー-2022	山本福也	ポリテクカレッジ高知	01:21:788	3	第2位
3	S2CA	中平 裕斗	ポリテクカレッジ高知	01:29:420	2	第3位
4	ぜんしんよく(全身浴)BU2	いとう ひさし		04:01:105	1	
5	ぜんしんよく(全身浴)BU3	いとう ひさし		05:46:336		
R	v4rquZcl11	船田 健悟	Mice OB/team Rx/Ex-machina	T02:34:378		
R	KNCT-MM2DC9in	葉山 清輝	熊本高等専門学校	R		

特別賞(団体) ポリテクカレッジ高知

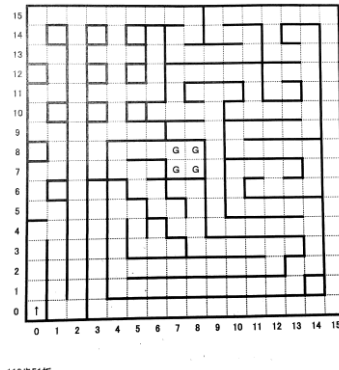
ロボットレース競技

順位	ロボット名	操作者名	グループ名	ベストタイム	順位	備考
1	KNCT-RT1	葉山 清輝	熊本高等専門学校	00:32:677	4	優勝
2	しゃげ陸輸	松崎 史弥		00:58:487	3	第2位

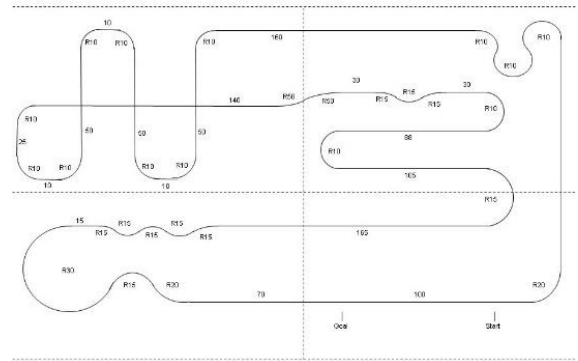
R	ライトレーサー(仮称)	七條大樹	長崎総合科学大学 NIAS MCR 研究会 高機トロン連合	R		
R	にっこうよく(日光浴)ESP	いとう ひさし		R		



マイクロマウス競技



クラシックマウス競技



ロボットレース競技

第39回マイクロマウス中部地区大会

日時 2022年10月30日(日)
会場 名古屋工学院専門学校

マイクロマウス競技

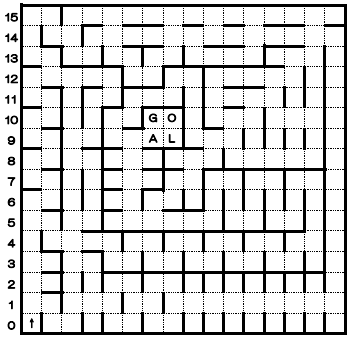
順位	ロボット名	操作者名	グループ名	ベストタイム	タイム	備考
1	Fantom4th	松井 祐樹	D-The-Star	00:01.835	10	優勝
2	Fantom3rd	松井 祐樹	D-The-Star	00:01.841		
3	桃姫	宇都宮 正和	D-The-Star	00:01.960	6	準優勝
4	紫電 Neo	宇都宮 正和	D-The-Star	00:01.969		
5	Fusion	山下 浩平		00:02.690	4	第三位
6	Exia7thAlter	平松 直人	Mice Busters	00:02.782	3	特別賞
7	djtkuwanon act1	高橋 良太	D-The-Star	00:02.987	2	
8	Sylphy Force	古川 大貴	D-The-Star	00:03.299	1	
9	しゅべるま〜じゅにあ v2	今井 康博	D-The-Star	00:03.401	1	
10	ロング19号機	小峰 直樹		00:04.499	1	
11	石田式マウス	石田 雅弥	名古屋工学院専門学校	00:21.539	1	特別賞
12	djtkuwanon act2	高橋 良太	D-The-Star	00:24.162	1	
13	HM Starterkit	安藤 大輝	明治大学オートメーション研究部	00:52.186	1	
14	DURANDAL	笹谷 禎伸	からくり工房 A:Mac	01:01.424	1	
15	ニャン	大下 遼	ニャン	03:18.020	1	
R	HM-starterKit	雨面 裕真	innovation AI LAB	T02:16.411		
R	白樺	柳澤 孝平	reRo	R		
R	HMStarterKit	杉本 裕哉	Innovation AI LAB	R		
R	ゆかり	上林 幹宜	パンジャンクラブ	R		
R	青い車	寺島 弘輝	福井大学 からくり工房 I.Sys	R		
R	kamekyame	鈴木 智也	福井大学 からくり工房 I.Sys	R		
R	YURYAKU	溝口 海峰	京大機械研究会	R		
R	ぷちぷち 3号	鱒淵 祥司	アニキと愉快的な仲間たち	R		

クラシックマウス競技

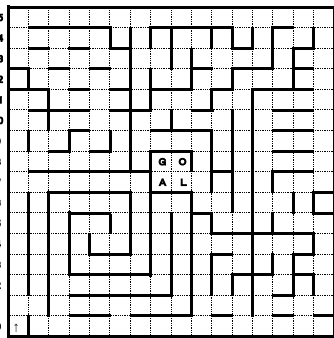
順位	ロボット名	操作者名	グループ名	ベストタイム	タイム	備考
1	Elmeth	宇都宮 正和	D-The-Star	00:02.537	6	優勝
2	黒鉄式	赤尾 健太	Ex-machina	00:02.790	4	準優勝
3	雪風8	中島 史敬		00:03.241	3	第三位
4	YA5 IKAROS	荒井 優輝	からくり工房 A:Mac	00:03.872	2	
5	華金+	浅川 英慶	Ex-machina	00:10.717	1	
6	ベこまうす	須田 晃弘	東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI	00:14.616	1	特別賞
7	Tk-01HV	徳丸 信介	TeamATE	00:18.585	1	
8	v4rquZcl11	船田 健悟	Mice OB/team Rx/Ex-machina	01:14.175	1	
R	Worker 1.0h	伊藤 勇健	福井大学 からくり工房 I.Sys	R		
R	赤い初めてのマウス	西村 慧		R		
R	3組 3組課題研究	三輪 一清	三重県立桑名工業高等学校	R		
R	STMouset	中村 壮汰	静岡大学	R		
R	BALD EAGLE	中瀬 優	Mice OB	R		

ロボットレース競技

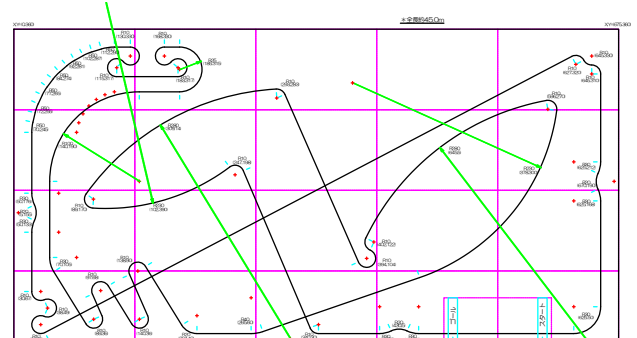
順位	ロボット名	操作者名	グループ名	ベストタイム	順位	備考
1	Lsens2.6D	梅本 篤		00:12.948	6	優勝
2	はやぶさ	野村 駿斗	reRo	00:16.313	4	第2位
3	Warlock改	山田 真	Ex-machina	00:18.852	3	第3位
4	VLT-1	宇都宮 正和	D-The-Star	00:20.776	2	
5	Aegis2022	藤澤 彰宏		00:24.457	1	
6	L1	山下 浩平		00:36.401	1	
7	nkc_tr	浅野 正宗	名古屋工学院専門学校	00:36.405	1	
8	NKC 実習機	丹羽 一平	名古屋工学院専門学校	00:38.192	1	
9	training tracer1	小林 優太	長野県工科短期大学校	00:56.301	1	
10	無旋 Drive01	鈴木 亮	特殊移動機械製作所	01:00.835	1	特別賞
11	tracer	宮川 大空	長野県工科短期大学校	01:51.136	1	
12	あゆのしおやき	上田 渉夢	福井大学 からくり工房 I.Sys	01:54.615	1	
R	RedSpecial	猪野 貴之	からくり工房 A:Mac	T00:50.543		
R	Angelo	河内 建汰郎	reRo	R		
R	trace1	後藤 蒼空	福井大学 からくり工房 I.Sys	R		
R	たけのこの里	阿部 勇斗	からくり工房 I.Sys	R		
R	きのこの山	中村 和音	からくり工房 I.Sys	R		
R	Taruga04	黄 仁大		R		
R	錦旧式	寺崎 清	アニキと愉快な仲間たち	R		
R	aldebaran	高村 紀之	福井大学 からくり工房 I.Sys	R		
K	くるま	柴田 蒼吾	からくり工房 I.Sys	棄権		
K	メカトロ工房キットI型	青木 伸司	厚木ロボット研究会	棄権		



マイクロマウス競技



クラシックマウス競技



ロボットレース競技

第37回全日本学生マイクロマウス大会

日時 2022年11月27日(日)
会場 厚木商工会議所

マイクロマウス競技

順位	ロボット名	操作者名	グループ名	ベストタイム	順位	備考
1	x12	瀬谷 勇太	OOEDO SAMURAI	00:02.047	15	優勝
2	Entrance.v2	木村 威	早稲田大学 WMMC	00:02.693	10	第2位
3	type4-w	浜砂 智		00:02.759	6	第3位
4	x10	瀬谷 勇太	OOEDO SAMURAI	00:03.190		
5	石田式マウス	石田 雅弥	名古屋工学院専門学校	00:06.198	4	特別賞
6	M-cube	畠井 悠希	K.G.ロボコンサークル "AiMEIBA"	00:09.607	3	
7	HM Starterkit	安藤 大輝	オートメーション研究部	00:12.241	2	
8	TRIAL	佐藤 玲於	reRo	00:12.319	1	特別賞
9	CINCS HMStar	林 康平	京都コンピュータ学院 制御通信部 CINCS	00:15.503	1	
10	z1	加藤 愛望		00:20.990	1	
11	佐野工マウス	瀧谷 証晴	大阪府立佐野工科高校機械工作部	00:29.058	1	
12	白樺	柳澤 孝平	reRo	00:31.256	1	
13	No name1	合田 直史	大阪電気通信大学 自由工房	00:33.813	1	
14	佐野工カーブン	羽賀 陽太	大阪府立佐野工科高校機械工作部	00:34.203	1	
15	佐野工ガブ	賀谷 一稀	大阪府立佐野工科高等学校機械工作部	00:34.467	1	
16	mark14	長谷川 陽春	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:37.018	1	
17	下 Hey 八	國谷 恵利	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:39.447	1	
18	HM-Star	齋藤 亜也翔	東京工業大学ロボット技術研究会 Cheese	01:00.253	1	
19	Z ファイル	二宮 遥嬭	埼玉県立新座総合技術高等学校	01:02.468	1	
20	ヒレカツ	坂本 匠杜	東京工芸大学からくり工房	01:05.225	1	

21	ク・リポッチ・カイヒマン	富田 勇翔	埼玉県立新座総合技術高等学校	01:11.710	1	
22	睡魔 892	小松 侑生	埼玉県立新座総合技術高等学校	01:19.984	1	
23	ツヴァイ	下島 皆人	東京工芸大学からくり工房	01:24.190	1	
24	denken ハムちゃん	廣田 航稀	法政大学電気研究会	01:33.375	1	
25	ロボ口	鈴木 里彩	東京工業大学ロボット技術研究会 Cheese	01:35.213	1	
26	かかし	佐藤 拓都	東京工芸大学からくり工房	01:41.260	1	
27	ゆずばんまん号	小林 柚太郎	並木中等科研部ロボット班	01:58.884	1	
28	亀太郎	市東 勇士朗	reRo	02:19.982	1	
R	やっぱり拾ったマウスは弱い	大塚 万聖	東京工芸大学からくり工房	R		
R	SaponseEx	麻生 英寿	reRo	R		
R	走れどん兵衛	猪妻 あい	大阪電気通信大学 自由工房	R		
R	Robo Star	徳永 琢人	大阪大学 Robohan	R		
R	HMStarterkit	竹内 悠人	大阪大学 Robohan	R		
R	はじめてのHM-StarterKit	高野 直也	湘南工科大学 ロボット研究部	R		
R	サブリミナル	清水 郁孝	湘南工科大学ロボット研究部	R		
R	マウスキット 2	森田 拓実	オートメーション研究部	R		
R	ハムス太郎	林 浩次郎	早稲田大学 WMMC	R		
R	2代目はしごの高	小高 章	日本工学院八王子専門学校	R		
R	月下彼岸花 893	加藤 煌輝	埼玉県立新座総合技術高等学校	R		
R	月光マウス	岡田 朋佳	埼玉県立新座総合技術高等学校	R		
R	ヴェールヌイ	鈴木 蒼空	埼玉県立新座総合技術高等学校	R		
R	type3	浜砂 智		R		
K	ZuzuHalfTPPmod.1	倉澤 一詩	TeamPumpkinPie	棄権		

特別賞(団体) 大阪府立佐野工科高校機械工作部

クラシックマウス競技

順位	ロボット名	操作者名	グループ名	ベストタイム	順位	備考
1	白鷺鴉	福田 真悟	東京理科大学 Mice	00:03.791	10	優勝
2	Emerald King	Chih-Yang Chen	Southern Taiwan University of Science and Technology	00:04.269	6	第2位
3	life No. 1	Shu-Huan Liang	Southern Taiwan University of Science and Technology	00:04.760	4	第3位
4	ぺこまうす	須田 晃弘	東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI	00:09.651	3	
5	くろくま	西岡 詩珠	東京理科大学 Mice	00:12.472	2	特別賞
6	絶対5RしないM	宮崎 淳	東京工芸大学からくり工房	00:14.087	1	
7	チキンマウス	佐藤 拓都	東京工芸大学からくり工房	00:14.538	1	
8	FLUSH	王家希	日本電子専門学校電子応用工学科	00:14.579	1	
9	Rat-Run prototype	長崎 悠歩	早稲田大学 WMMC	00:17.783	1	
10	YN1号	中村 有輝	早稲田大学 WMMC	00:30.587	1	
11	ハイスベック	岸田 純弥	大阪電気通信大学 自由工房	00:30.822	1	
12	響	山口 拓也	大阪電気通信大学 自由工房	00:30.926	1	
13	chipstar	竹内 智亮	大阪電気通信大学 自由工房	00:31.835	1	
14	むた	藤森 理乃花	大阪電気通信大学 自由工房	00:32.166	1	
15	HK1号	木嶋 悠斗	早稲田大学 WMMC	00:41.008	1	
16	電研1号	小原 直将	法政大学電気研究会	00:41.362	1	Pi:Co 杯優勝
17	大きなうさねずみ	福村 康太郎	法政大学電気研究会	00:41.937	1	
18	法政マウス	菊池 翔大	法政大学電気研究会	00:42.022	1	
19	☆YAMIOCH☆えこびよん	天野 雄斗	法政大学電気研究会	00:42.039	1	
20	櫻乃木鼠	杉村 優太	東京工芸大学からくり工房	00:42.491	1	
21	だいふく	久保木 駿	大阪電気通信大学 自由工房	00:43.190	1	
22	Wheel Type Pioneer	Zheng-Huan Jiang	Southern Taiwan University of Science and Technology	00:43.795	1	
23	人造マウス1号	藤田 優斗	法政大学電気研究会	00:45.900	1	
24	ここあペータ	森本 勇輝	東京工芸大学からくり工房	00:50.525	1	
25	AQUA	中里 悦矢	早稲田大学 WMMC	00:50.560	1	
26	x9	瀬谷 勇太	OOEDO SAMURAI	00:50.689	1	
27	STMouSe	中村 壮汰	静岡大学	00:53.404	1	
28	とことこねずみ	合田 直史	大阪電気通信大学 自由工房	01:49.386	1	
29	ラット	中川 蒼太	法政大学電気研究会	01:55.245	1	
30	ロボ実ちゃん	西村 愛実	大阪府立城東工科高等学校	02:04.922	1	
31	ストライド1	中谷 祐太	大阪電気通信大学 自由工房	02:21.751	1	
32	でんちゅう	木田 裕大	大阪電気通信大学 自由工房	02:22.841	1	
33	MicroNaos	沼田 楽来	東京工業大学ロボット技術研究会 Cheese	04:09.208	1	
R	うさぎを夢見て	前島 明英	芝浦工業大学 SRDC	T05:04.942		
R	イ	戸川 美紀夫	早稲田大学 WMMC	R		
R	田中くん	田中 周吾	早稲田大学 WMMC	R		
R	pi	並川 あずみ	早稲田大学 WMMC	R		
R	Sまるくん	勝藤智哉	芝浦工業大学 SRDC	R		

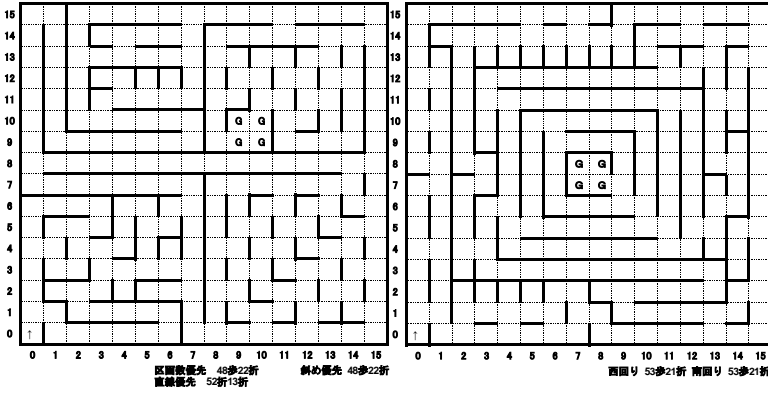
R	Piplup	照沼 怜士	東京工業大学ロボット技術研究会 Cheese	R		
R	秘密兵器メカトロ一億号	樋渡 悠	日本電子専門学校電子応用工学科	R		
R	hikamouse	鈴木 輝	法政大学電気研究会	R		
R	ロボ太郎	坂下 尚輝	大阪府立城東工科高等学校	R		
R	満身創痍式号	勢× 崇弘	東京理科大学 Mice	R		
R	Pi:Co	西岡 詩珠	東京理科大学 Mice	R		
R	ロボットン	小峰 龍之介	東京理科大学 Mice	R		
R	動きたい	片桐 萌音	早稲田大学 WMMC	棄権		
K	Progress Of Dwarf1	大谷 卓輝	早稲田大学 WMMC	棄権		
K	サンプルマウス2	津野 巧実	芝浦工業大学 SRDC	棄権		
K	Worker 1.0h	伊藤 勇健	福井大学 からくり工房 I.Sys	棄権		
K	Jay Bot	Lee SungWan	TKS Robotics Club	棄権		

特別賞(団体) 大阪電気通信大学 自由工房 東京工芸大学からくり工房

ロボットレース競技

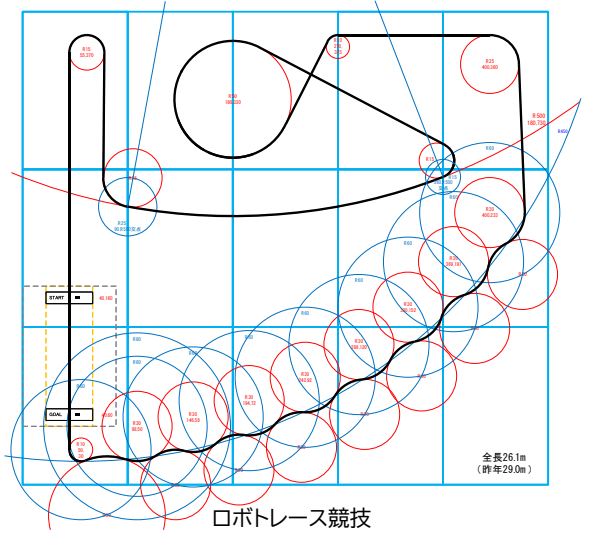
順位	ロボット名	操作者名	グループ名	ベストタイム	順位外	備考
1	はやぶさ	野村 駿斗	reRo	00:06.852	10	優勝
2	UnderBird	下鳥 晴己	reRo	00:07.124	6	第2位、特別賞
3	Reze	尾山 颯汰	立命館大学ロボット技術研究会 RRST / AIOL	00:07.456	4	第3位
4	OMGMAX	CHI HSIANG,WU	Chi-Ying Senior High School	00:07.657	3	特別賞
5	ArduBot Pro Max	Li-Chung Lin	Lunghwa University of Science and Technology	00:09.185	2	
6	Laurus	草野 克英	reRo	00:09.663	1	
7	Ursa Minor	関川 希地	埼玉県立狭山工業高等学校	00:09.884	1	
8	Angelo	河内 建汰郎	reRo	00:10.289	1	
9	Libra	黒米 遼	埼玉県立狭山工業高等学校	00:10.454	1	
10	乙女号	佐藤 拓磨	埼玉県立狭山工業高等学校	00:10.459	1	
11	キャンサー	野口 弘太郎	埼玉県立狭山工業高等学校	00:10.530	1	
12	カプリコーン	内田 佳吾	埼玉県立狭山工業高等学校	00:10.549	1	
13	ジェミリー	山本 凜	埼玉県立狭山工業高等学校	00:11.628	1	
14	Camellia	Hsiao Yu Tung	Golden Gate Senior High School	00:11.980	1	
15	アクエリアス	乗川 惺	埼玉県立狭山工業高等学校	00:12.065	1	
16	Alias	永木 悠暉	reRo	00:12.093	1	
17	nkc tr	浅野 正宗	名古屋工学院専門学校	00:12.219	1	
18	初号機	山口 裕士	reRo	00:12.758	1	
19	wisteria	井口 颯人	reRo	00:13.039	1	
20	トレースライカー	尾松 春樹	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	00:13.601	1	
21	MHR18	丸山 弥紘	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	00:14.738	1	
22	ノーズスメライザー	伊藤 洋和	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	00:15.919	1	
23	5o-xa	渡邊 蒼太	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	00:16.181	1	
24	シュピールツォイク	片桐 太陽	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	00:16.580	1	
25	タルタル	小林 優太	長野県工科短期大学校	00:16.589	1	
26	髭大叔	XIANG-XI HUANG	Lunghwa University of Science and Technology	00:16.788	1	
27	クリスマスター	坂本 憧	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	00:17.052	1	
28	叢雲	川原 脩慈	reRo	00:17.721	1	
29	サボイア S.21 試作トレーサー	高橋 尚亨	東京工芸大学からくり工房	00:21.494	1	
30	ゴーカート7	守長 裕太	東京工芸大学からくり工房	00:23.624	1	
31	北秋田	葛西 柁摩	reRo	00:24.013	1	
32	七転八起	千田 圭一郎	東京工芸大学からくり工房	00:25.447	1	
33	ラインローバーMk.1	渡辺 勇斗	東京工芸大学からくり工房	00:26.598	1	
34	仮号機	筒井 健翔	reRo	00:27.001	1	
35	ダルさか	畑中 大典	東京工芸大学からくり工房	00:28.976	1	
36	ATM	山下 幹人	東京工芸大学からくり工房	00:29.035	1	
37	八海山	安田 真梨	reRo	00:29.505	1	
38	RT1号	高橋 健	東京工芸大学からくり工房	00:31.012	1	
39	tracer	宮川 大空	長野県工科短期大学校	00:31.755	1	
40	ショートレース	本多 優一朗	東京工芸大学からくり工房	00:32.261	1	
41	イカとレース	稲垣 航成	東京工芸大学からくり工房	00:36.770	1	
42	ソクセキ	佐藤 恒太郎		00:46.287	1	
R	ANG	桜井 真希	reRo	R		
R	カメ	小林 優太	長野県工科短期大学校	R		
K	sky	福田 知香	埼玉県立三郷工業技術高等学校	棄権		
K	R401	大木 裕樹	城北工業高校	棄権		

特別賞(団体) reRo



マイクロマウス競技

クラシックマウス競技



ロボットレース競技

2022 マイクロマウス金沢草の根大会

日時 2022年12月24日(土)
 会場 国際高専
 大雪のため中止

マイクロマウス競技 18 台、クラシックマウス競技 18 台、ロボットレース競技 12 台

MM2022 オンライン認定大会

日時 2023年1月15日(日)締切
 会場 オンライン大会













マイクロマウス競技 6 台、クラシックマウス競技 8 台、ロボットレース競技 3 台

地区大会に参加したロボットの写真と一部テクニカルデータは、NTF のサイトにて公開しています。

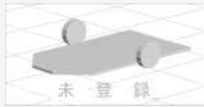
<https://www.ntf.or.jp/mouse/micromouse2022/>

2022年度マイクロナウス関西地区大会 申込状況

マイクロナウス競技：MM

1	2	3
		
type3 浜砂 智	lapis 正元 淳也	Zirconia KAI 佐藤 雅也
マイコン：ARM系 サイズ：56x39x14 [mm] 12[g]	マイコン：ARM系 サイズ：45x40x15 [mm] 12[g]	マイコン：ARM系 サイズ：70x39x20 [mm] 12[g]
4	5	6
		
ロング 1 9 号機 小峰 直樹	行潦 長澤 俊典	はんしんよく (半身浴) BU2 いとう ひさし
マイコン：RX系 サイズ：44.5x37x17.5 [mm] 16[g]	マイコン：ARM系 サイズ：68x44x15 [mm] 16[g]	マイコン：H8系 サイズ：100x70x95 [mm] 250[g]
7	8	9
		
雀 西川 葵	Fusion 山下 浩平	赤い彗星2.1 宇都宮 正和
マイコン：RX系 サイズ：53x40x12 [mm] 23[g]	マイコン：ARM系 サイズ：63x38x23 [mm] 15[g]	D-The-Star マイコン：RX系 サイズ：59x38x24 [mm] 15.1[g]
10	11	12
		
Sylphy Echo 古川 大貴	djtkuwaganon_act1 高橋 良太	djtkuwaganon_act2 高橋 良太
D-The-Star マイコン：ARM系 サイズ：55x38x17 [mm] 15[g]	D-The-Star マイコン：RX系 サイズ：60x38x18 [mm] 12.6[g]	D-The-Star マイコン：RX系 サイズ：60x37x18 [mm] 10.9[g]

13



しゅべるま〜じゅにあv2
今井 康博
D-The-Star
マイコン : RX系
サイズ : 50x30x24 [mm] 15[g]

14



紫電 Neo
宇都宮 正和
D-The-Star
マイコン : RX系
サイズ : 59x38x23 [mm] 19[g]

15



ion
大嶽 結衣
MiceOB / team Rx
マイコン : RX系
サイズ : 50x40x55 [mm] 20[g]

16



x10
瀬谷 勇太
OOEDO SAMURAI
マイコン : ARM系
サイズ : 58x38x25 [mm] 16[g]

17



ぶちぶち3号
鱒淵 祥司
アニキと愉快な仲間たち
マイコン :
サイズ : xx [mm] [g]

18



mobius
平井 幸弥
ロボット倶楽部
マイコン : ARM系
サイズ : 54.8x36x12.8 [mm] 16[g]

19



CINCS HMStar
林 康平
京都コンピュータ学院 制御通信部CINCS
マイコン : RX系
サイズ : 54x41x20 [mm] 21[g]

20



MiM_RX631_K
久万 倫輝
京都コンピュータ学院 制御通信部CINCS
マイコン : RX系
サイズ : 53x41x12.9 [mm] 21[g]

21



佐野工マウス
瀧谷 柁晴
大阪府立佐野工科高校機械工作部
マイコン : RX系
サイズ : 53x39x16 [mm] 23[g]

22



佐野工カーペン
羽賀 陽太
大阪府立佐野工科高校機械工作部
マイコン : RX系
サイズ : 53x39x16 [mm] 23[g]

23



佐野工ガブ
賀谷 一稀
大阪府立佐野工科高等学校機械工作部
マイコン : RX系
サイズ : 53x39x16 [mm] 23[g]

24



No name1
合田 直史
大阪電気通信大学 自由工房
マイコン : RX系
サイズ : 53x39x16 [mm] 23[g]

25



走れどん兵衛
猪妻 あい
大阪電気通信大学 自由工房
マイコン : RX系
サイズ : 53x39x16 [mm] 23[g]

26



Spangle v3.1
徳永 弦久
極東技術結社
マイコン : RX系
サイズ : 62.5x39x21 [mm] 19.3[g]

27



Spangle v4
徳永 弦久
極東技術結社
マイコン : RX系
サイズ : 56x38x20 [mm] 17.3[g]

28



32e795aae79bae

大庭 羽流

神戸市立科学技術高等学校 科学技術研究会

マイコン：その他

サイズ：60x38x30 [mm] 17[g]

29



進

平井 晏司

神戸市立科学技術高等学校 科学技術研究会

マイコン：RX系

サイズ：53x39x16 [mm] 25[g]

30



maelstrom

三村 祐希也

神戸市立科学技術高等学校 科学技術研究会

マイコン：その他

サイズ：60x38x30 [mm] 20[g]

クラシックマウス競技：CM

1

ぜんしんよく（全身浴）BU2
いとう ひさし

マイコン：H8系

サイズ：95x80x70 [mm] 280[g]

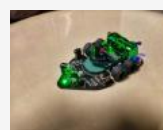
2

ぜんしんよく（全身浴）BU3
いとう ひさし

マイコン：RX系

サイズ：115x75x110 [mm] 475[g]

3



Elmeth

宇都宮 正和

D-The-Star

マイコン：RX系

サイズ：84x52x27 [mm] 31[g]

4



黒鉄2

赤尾 健太

Ex-machina

マイコン：ARM系

サイズ：130x75x35 [mm] 88[g]

5



v4rquZcl11

船田 健悟

Mice OB/team Rx

マイコン：ARM系

サイズ：108x76x10 [mm] 118[g]

6



x9

瀬谷 勇太

OOEDO SAMURAI

マイコン：ARM系

サイズ：100x70x50 [mm] 110[g]

7



YA5 IKAROS

荒井優輝

からくり工房A:Mac

マイコン：RX系

サイズ：105x70x35 [mm] 111.5[g]

8



鉄鼠

中川 範晃

アールティマウス部

マイコン：ARM系

サイズ：115x80x24.5 [mm] 131[g]

9



unblur

余村 亮

ソラド株式会社

マイコン：RX系

サイズ：120x73x80 [mm] 520[g]

10



soramo

廣瀬 光

ソラド株式会社

マイコン：RX系

サイズ：120x73x80 [mm] 520[g]

11



ブラックレーサー

平田 将人

ミラクシアエッジテクノロジー（株）

マイコン：RX系

サイズ：92x74x32 [mm] 116[g]

12



ロボ太郎

坂下 尚輝

大阪府立城東工科高等学校

マイコン：RX系

サイズ：120x73x80 [mm] 520[g]

<p>13</p> 	<p>14</p> 	<p>15</p> 
<p>ロボ実ちゃん 西村 愛実 大阪府立城東工科高等学校 マイコン：RX系 サイズ：120x73x80 [mm] 520[g]</p>	<p>だいふく 久保木 駿 大阪電気通信大学 自由工房 マイコン：RX系 サイズ：120x73x80 [mm] 520[g]</p>	<p>とことこねずみ 合田 直史 大阪電気通信大学 自由工房 マイコン：RX系 サイズ：90x75x40 [mm] 124[g]</p>
<p>16</p> 	<p>17</p> 	<p>18</p> 
<p>てくてくねずみ3.1 合田 直史 大阪電気通信大学 自由工房 マイコン：H8系 サイズ：123x89x88 [mm] 724[g]</p>	<p>モチ2号 猪妻 あい 大阪電気通信大学 自由工房 マイコン：H8系 サイズ：120x90x92 [mm] 719[g]</p>	<p>名称未定号 井口 空 大阪電気通信大学 自由工房 マイコン：H8系 サイズ：110x80x70 [mm] 300[g]</p>
<p>19</p> 	<p>20</p> 	<p>21</p> 
<p>micromouse1号 小田川 奏太 大阪電気通信大学 自由工房 マイコン：H8系 サイズ：110x80x70 [mm] 300[g]</p>	<p>はじめてのM II 中谷 祐太 大阪電気通信大学 自由工房 マイコン：H8系 サイズ：110x80x70 [mm] 300[g]</p>	<p>ハイスペック 岸田 純弥 大阪電気通信大学 自由工房 マイコン：H8系 サイズ：110x80x70 [mm] 300[g]</p>
<p>22</p> 	<p>23</p> 	<p>24</p> 
<p>ロケット頭突き 中西 健心 大阪電気通信大学 自由工房 マイコン：H8系 サイズ：110x80x70 [mm] 300[g]</p>	<p>でんちゅう 木田 裕大 大阪電気通信大学 自由工房 マイコン：H8系 サイズ：110x80x70 [mm] 300[g]</p>	<p>鼠ボロ 中村 悠 大阪電気通信大学 自由工房 マイコン：H8系 サイズ：110x80x70 [mm] 300[g]</p>
<p>25</p> 	<p>26</p> 	<p>27</p> 
<p>仙人掌2 武田 聖矢 大阪電気通信大学 自由工房 マイコン：H8系 サイズ：120x90x95 [mm] 710[g]</p>	<p>scorpion 八木俊磨 大阪電気通信大学 自由工房 マイコン：H8系 サイズ：113x80x93 [mm] 720[g]</p>	<p>響 山口 拓也 大阪電気通信大学 自由工房 マイコン：H8系 サイズ：120x90x90.1 [mm] 751.1[g]</p>

28



響2

山口 拓也

大阪電気通信大学 自由工房

マイコン : H8系

サイズ : 100.5x81x100 [mm] 314.0[g]

29



chipstar

竹内 智亮

大阪電気通信大学 自由工房

マイコン : H8系

サイズ : 113x70x93 [mm] 720[g]

30



むた

藤森 理乃花

大阪電気通信大学 自由工房

マイコン : H8系

サイズ : 113x70x93 [mm] 720[g]

31



べんごろ

谷口未来

大阪電気通信大学 自由工房

マイコン : H8系

サイズ : 110x80x70 [mm] 300[g]

32



ナノピコ

箕内 伊織

大阪電気通信大学 自由工房

マイコン : H8系

サイズ : 113x70x93 [mm] 720[g]

33



だっしゅ

福崎 真大

株式会社ステップワン

マイコン : SH系

サイズ : 120x73x80 [mm] 600[g]

ロボットレース競技 : RT

1



にっこうよく(日光浴)ESP

いとう ひさし

マイコン : その他

サイズ : 140x120x90 [mm] 660[g]

2



Aegis2022

藤澤彰宏

マイコン : RX系

サイズ : 130x240x40 [mm] 150[g]

3



VLT- 2

宇都宮 正和

D-The-Star

マイコン : RX系

サイズ : 245x245x35 [mm] 96[g]

4



Warlock改

山田 真

Ex-machina

マイコン : RX系

サイズ : 125x122x35 [mm] 98[g]

5



ナナカマド

中原 悠希

からくり工房I.sys

マイコン : RX系

サイズ : 140x115x50 [mm] 150[g]

6



Nasips

阿部 勇斗

からくり工房I.Sys

マイコン : RX系

サイズ : 140x115x50 [mm] 150[g]

7



aldebaran

高村 紀之

からくり工房I.Sys

マイコン : RX系

サイズ : xx [mm] [g]

8



クイックスター

西川 明義

大阪府立城東工科高等学校

マイコン : その他

サイズ : 150x80x100 [mm] 300[g]

9




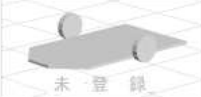



Forest

村野 友紀

大阪府立城東工科高等学校

マイコン : その他

サイズ : 150x80x100 [mm] 300[g]








<p>10</p> 	<p>11</p> 	<p>12</p> 
<p>ストレンジワーム 松本 怜士 大阪府立城東工科高等学校 マイコン：その他 サイズ：150x80x100 [mm] 300[g]</p>	<p>ロボ太郎 中 拓斗 大阪府立城東工科高等学校 マイコン：ARM系 サイズ：150x120x100 [mm] 500[g]</p>	<p>青春とは嘘であり悪である 平安 陸斗 大阪府立高津高等学校 マイコン：その他 サイズ：130x112x57 [mm] 200[g]</p>
<p>13</p> 	<p>14</p> 	<p>15</p> 
<p>8連後期型甲 河村 圭多 大阪府立高津高等学校 マイコン：その他 サイズ：130x112x57 [mm] 200[g]</p>	<p>はやちまる 林 俐玖 大阪府立高津高等学校 マイコン：その他 サイズ：130x112x57 [mm] 200[g]</p>	<p>94 福井 達也 大阪府立高津高等学校 マイコン：ARM系 サイズ：134x135x57 [mm] 220[g]</p>
<p>16</p> 	<p>17</p> 	<p>18</p> 
<p>シンプルファイター 近藤 隆路 株式会社シンプルファイター マイコン：ARM系 サイズ：134x136x57 [mm] 220[g]</p>	<p>RS-116 遠藤 隆記 極東技術結社 マイコン：RX系 サイズ：170x170x30 [mm] 120[g]</p>	<p>GodSpeed2021 黒川 旭 極東技術結社 鎌倉支部 マイコン：AVR系 サイズ：170x170x54 [mm] 260[g]</p>
<p>19</p> 	<p>20</p> 	
<p>miurak 三浦啓輔 機械研 マイコン：ARM系 サイズ：200x200x100 [mm] 300[g]</p>	<p>無旋Drive01 鈴木 亮 特殊移動機械製作所 マイコン：その他 サイズ：240x240x120 [mm] 1400[g]</p>	

大会事務局

マイクロマウス委員会関西支部
E-Mail: mouse_kansai@ntf.or.jp

第35回マイクログラウス中部地区初級者大会 申込状況

マイクログラウス競技 : MM

1	2	3
		
未登録	Morpho	Hamstring
ブレイクスルー 1号 村上 達郎	竹内 聖	竹内 聖
マイコン : RX系 サイズ : 53x39x16 [mm] 23[g]	マイコン : RX系 サイズ : 55x38x30 [mm] 18.4[g]	マイコン : RX系 サイズ : 53x40x12 [mm] 23.3[g]
4	5	6
		
未登録	未登録	未登録
HM-StartKit 竹内 秀太郎 Ti-Robot	石田式マウス 石田 雅弥 名古屋工学院専門学校	電研 2号 小原 直将 法政大学電気研究会
マイコン : RX系 サイズ : xx [mm] [g]	マイコン : RX系 サイズ : 53x40x12 [mm] 20[g]	マイコン : RX系 サイズ : 53x39x16 [mm] 23[g]
7	8	
		
未登録	未登録	
denkenハムちゃん 廣田 航稀 法政大学電気研究会	maelstrom 三村 祐希也 神戸市立科学技術高等学校 科学技術研究会	
マイコン : RX系 サイズ : 53x39x16 [mm] 23[g]	マイコン : その他 サイズ : 60x38x30 [mm] 20[g]	

クラシックマウス競技 : CM

1	2	3
		
未登録	未登録	未登録
Pi:Co MK 宮木 康輔	RTピコなの 伊奈 雄希斗 TeamATE	Tk-01 Pi:Co3 Hevy 徳丸 信介 TeamATE
マイコン : RX系 サイズ : 123x73x80 [mm] 520[g]	マイコン : RX系 サイズ : 120x73x90 [mm] 520[g]	マイコン : RX系 サイズ : 120x73x80 [mm] 547[g]

4



ロボ実ちゃん

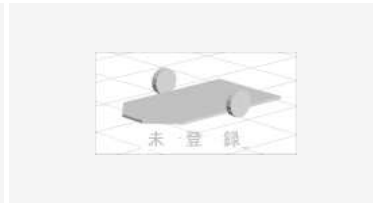
西村 愛実

大阪府立城東工科高等学校

マイコン : RX系

サイズ : 120x73x80 [mm] 520[g]

5



ロボ太郎

坂下 尚輝

大阪府立城東工科高等学校

マイコン : RX系

サイズ : 120x73x80 [mm] 520[g]

6



大きなうさねずみ

福村 康太郎

法政大学電気研究会

マイコン : RX系

サイズ : 120x73x80 [mm] 520[g]

ロボトレース競技 : RT

1



サスイ01

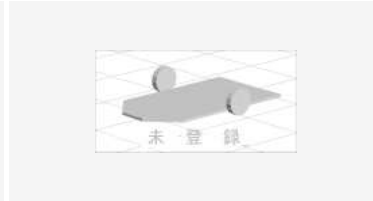
吉田 浩史

DMC

マイコン : ARM系

サイズ : 100x135x40 [mm] 105[g]

2



カウンタック

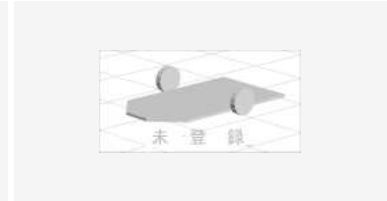
浅野 正宗

名古屋工学院専門学校

マイコン : SH系

サイズ : 110x138x28 [mm] [g]

3



クイックスター

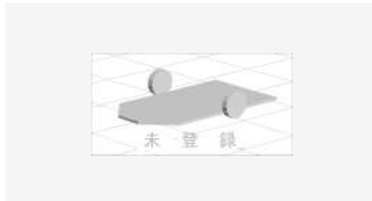
西川 明義

大阪府立城東工科高等学校

マイコン : ARM系

サイズ : 150x120x100 [mm] 500[g]

4



Forest

村野 友紀

大阪府立城東工科高等学校

マイコン : ARM系

サイズ : 150x120x100 [mm] 500[g]

5



ストレンジワーム

松本 怜士

大阪府立城東工科高等学校

マイコン : ARM系

サイズ : 150x120x100 [mm] 500[g]




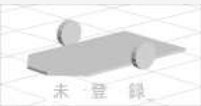
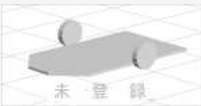

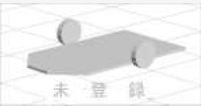
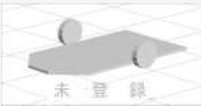

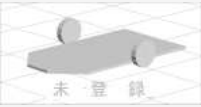
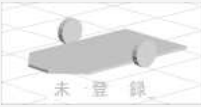

大会事務局
















マイクロマウス委員会中部支部

E-Mail : mouse_chubu_fresh@ntf.or.jp


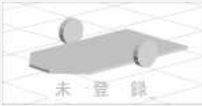



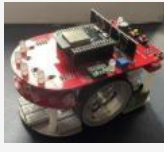
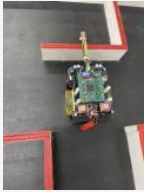



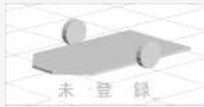



第38回マイクログラウス東日本地区大会 申込状況

マイクログラウス競技：MM

1	2	3
		
Fusion 山下 浩平 マイコン：ARM系 サイズ：63x38x23 [mm] 15[g]	ロング 1 9号機 小峰 直樹 マイコン：RX系 サイズ：44.5x37x17.5 [mm] 16[g]	ARROWHEAD 須賀 裕文 D-The-Star マイコン：RX系 サイズ：51.5x37x13.5 [mm] 12[g]
4	5	6
		
紫電 Neo 宇都宮 正和 D-The-Star マイコン：RX系 サイズ：59x38x23 [mm] 19[g]	赤い彗星2.1 宇都宮 正和 D-The-Star マイコン：RX系 サイズ：59x38x24 [mm] 15.1[g]	Sylphy Force 古川 大貴 D-The-Star マイコン：ARM系 サイズ：55x38x18 [mm] 15[g]
7	8	9
		
しゅべるま〜じゅにあv2 今井 康博 D-The-Star マイコン：RX系 サイズ：50x30x24 [mm] 15[g]	djtkuwaganon_act1 高橋 良太 D-The-Star マイコン：RX系 サイズ：60x38x18 [mm] 12.6[g]	djtkuwaganon_act2 高橋 良太 D-The-Star マイコン：RX系 サイズ：60x37x18 [mm] 10.9[g]
10	11	12
		
Fantom4th 松井 祐樹 D-The-Star マイコン：ARM系 サイズ：55x38x20 [mm] 15.6[g]	Fantom3rd 松井 祐樹 D-The-Star マイコン：ARM系 サイズ：55x38x20 [mm] 15.6[g]	Exia7thAlter 平松 直人 Mice Busters マイコン：その他 サイズ：54x38x21 [mm] 15[g]

<p>13</p> 	<p>14</p> 	<p>15</p> 
<p>ion 大嶽 結衣 Mice OB / team Rx マイコン : RX系 サイズ : 50x40x55 [mm] 20[g]</p>	<p>TRIAL 佐藤 玲於 reRo マイコン : ARM系 サイズ : 64x45x22 [mm] 70[g]</p>	<p>サボンセ 麻生 英寿 reRo マイコン : RX系 サイズ : 53x39x16 [mm] 23[g]</p>
<p>16</p> 	<p>17</p> 	<p>18</p> 
<p>白樺 柳澤 孝平 reRo マイコン : RX系 サイズ : 53x39x16 [mm] 23[g]</p>	<p>亀 市東 勇士朗 reRo マイコン : RX系 サイズ : 53x39x16 [mm] 23[g]</p>	<p>HM-StarterKit 大熊 鼓太郎 SRDC マイコン : RX系 サイズ : 53x39x16 [mm] 23[g]</p>
<p>19</p> 	<p>20</p> 	<p>21</p> 
<p>ぶちぶち3号 鱒淵 祥司 アニキと愉快な仲間たち マイコン : ARM系 サイズ : 60x24x17.3 [mm] 6.3[g]</p>	<p>班渠2 佐藤 翔 アールティマウス部 マイコン : ARM系 サイズ : 53x39x16 [mm] 23[g]</p>	<p>HM-2020改 西崎 伸吾 厚木ロボット研究会 マイコン : RX系 サイズ : 65x60x85 [mm] 240[g]</p>
<p>22</p> 	<p>23</p> 	<p>24</p> 
<p>ハムちゃん 玉井 千尋 早稲田大学 WMMC マイコン : RX系 サイズ : 53x39x16 [mm] 23[g]</p>	<p>Entrance_v2 木村 威 早稲田大学 WMMC マイコン : RX系 サイズ : 67x39x13 [mm] 9.7[g]</p>	<p>HM Starterkit 安藤 大輝 明治大学オートメーション研究部 マイコン : RX系 サイズ : 53x39x16 [mm] 23[g]</p>
<p>25</p> 	<p>26</p> 	<p>27</p> 
<p>Spangle v4 徳永 弦久 極東技術結社 マイコン : RX系 サイズ : 56x38x20 [mm] 17.3[g]</p>	<p>Spangle v3.1 徳永 弦久 極東技術結社 マイコン : RX系 サイズ : 62.5x39x21 [mm] 19.3[g]</p>	<p>quasar 秦 恒軒 渋谷教育学園渋谷高校理科部 マイコン : RX系 サイズ : 53x39x16 [mm] 23[g]</p>

クラシックマウス競技 : CM

<p>1</p> 	<p>2</p> 	<p>3</p> 
<p>TYU三郎・改 小川 靖夫 マイコン : H8系 サイズ : 130x85x51 [mm] 600[g]</p>	<p>Elmeth 宇都宮 正和 D-The-Star マイコン : RX系 サイズ : 84x52x27 [mm] 31[g]</p>	<p>黒鉄式 赤尾 健太 Ex-machina マイコン : ARM系 サイズ : 130x75x35 [mm] 84[g]</p>
<p>4</p> 	<p>5</p> 	<p>6</p> 
<p>v4rquZcl11 船田 健悟 Mice OB/team Rx/Ex-machina マイコン : ARM系 サイズ : 108x76x10 [mm] 121[g]</p>	<p>YA5 IKAROS 荒井 優輝 からくり工房A:Mac マイコン : RX系 サイズ : 105x70x35 [mm] 111.5[g]</p>	<p>ESP32-ROS-PICO 青木 政武 アールティマウス部 マイコン : その他 サイズ : 120x74x75 [mm] 500[g]</p>
<p>7</p> 	<p>8</p> 	<p>9</p> 
<p>びぎにんぐまうす借物 川上 靖次 アールティマウス部 マイコン : サイズ : xx [mm] [g]</p>	<p>FLUSH 王 家希 日本電子専門学校電子応用工学科 マイコン : H8系 サイズ : 113x74x62 [mm] 420[g]</p>	<p>秘密結社百人町メカトロ軍団1号機 浅野 健一 日本電子専門学校電子応用工学科 マイコン : H8系 サイズ : 113x74x62 [mm] 420[g]</p>
<p>10</p> 	<p>11</p> 	<p>12</p> 
<p>秘密兵器メカトロ一億号 樋渡 悠 日本電子専門学校電子応用工学科 マイコン : H8系 サイズ : 113x74x62 [mm] 420[g]</p>	<p>YN1号 中村 有輝 早稲田大学 WMMC マイコン : ARM系 サイズ : 105x90x95 [mm] [g]</p>	<p>H.M1号 長谷川真子 早稲田大学 WMMC マイコン : ARM系 サイズ : xx [mm] [g]</p>
<p>13</p> 	<p>14</p> 	<p>15</p> 
<p>Ca.161 長崎 悠歩 早稲田大学 WMMC マイコン : ARM系 サイズ : 92x66x33 [mm] 118[g]</p>	<p>田中くん 田中 周吾 早稲田大学 WMMC マイコン : ARM系 サイズ : 95x80x120 [mm] 600[g]</p>	<p>korallion 山後 勇斗 早稲田大学 WMMC マイコン : ARM系 サイズ : 100x75x55 [mm] 121[g]</p>

16



AQUA

中里 悦矢

早稲田大学 WMMC

マイコン : ARM系

サイズ : 105x90x95 [mm] 120[g]

17



Viper

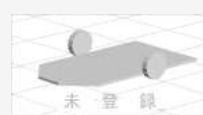
今西 優登

早稲田大学 WMMC

マイコン : ARM系

サイズ : 94.7x71.8x35.9 [mm] 136[g]

18



HK1号

木嶋 悠斗

早稲田大学 WMMC

マイコン : ARM系

サイズ : 116x75x110 [mm] 800[g]

19



Progress Of Dwarf1

大谷 卓輝

早稲田大学 WMMC

マイコン : ARM系

サイズ : 115x90x100 [mm] 800[g]

20



MicroNaos

沼田 楽来

東京工業大学ロボット技術研究会 Cheese

マイコン : ARM系

サイズ : 100x86x50 [mm] 213[g]

21



チキンマウス

佐藤 拓都

東京工芸大学からくり工房

マイコン : H8系

サイズ : 97x92x90 [mm] 651[g]

22



絶対5RしないM

宮崎 淳

東京工芸大学からくり工房

マイコン : RX系

サイズ : 98x90x83 [mm] 651[g]

23



Hornet v4

仲田 尚貴

東京工芸大学からくり工房 OB

マイコン : RX系

サイズ : 100x68x25 [mm] 103[g]

24



くろくま

西岡 詩珠

東京理科大学 Mice

マイコン : ARM系

サイズ : 120x95x90 [mm] 714[g]

25



白鸛鴉

福田 真悟

東京理科大学 Mice

マイコン : ARM系

サイズ : 100x75x40 [mm] 130[g]

26



べこまうす

須田 晃弘

東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI

マイコン : ARM系

サイズ : 120x95x90 [mm] 715[g]

27



コペ_クラシック

塚本浩平

株式会社アールティ

マイコン : RX系

サイズ : 120x74x68 [mm] 520[g]

28



ぼよびこ

小笹 周平

株式会社アールティ













マイコン : RX系

サイズ : 120x73x7.5 [mm] 520[g]

支部サーキット競技 : SC

1	2	3
		
TYU三郎・改 小川 靖夫 マイコン : H8系 サイズ : 130x85x51 [mm] 600[g]	YA5 IKAROS 荒井 優輝 からくり工房A:Mac マイコン : RX系 サイズ : 105x70x35 [mm] 111.5[g]	Hornet v4 仲田 尚貴 東京工芸大学からくり工房OB マイコン : RX系 サイズ : 100x68x25 [mm] 103[g]

ロボトレース競技 : RT

1	2	3
		
トレ三郎 小川 靖夫 マイコン : R8C/M16/M32系 サイズ : 200x150x51 [mm] 670[g]	L1 山下 浩平 マイコン : ARM系 サイズ : 160x240x40 [mm] 150[g]	Aegis2022 藤澤 彰宏 マイコン : RX系 サイズ : 130x240x40 [mm] 150[g]
4	5	6
		
Lsens2.6D 梅本 篤 マイコン : RX系 サイズ : 100x100x100 [mm] 130[g]	ドラえもん 湯川 慎一 マイコン : ARM系 サイズ : 170x170x54 [mm] 160[g]	VLT-1 宇都宮 正和 D-The-Star マイコン : RX系 サイズ : 245x245x35 [mm] 96[g]
7	8	9
		
UnderBird 下鳥 晴己 reRo マイコン : ARM系 サイズ : 150x180x25 [mm] 120[g]	Laurus 草野 克英 reRo マイコン : ARM系 サイズ : 141x160x22 [mm] 96[g]	叢雲 川原 脩慈 reRo マイコン : ARM系 サイズ : xx [mm] 130[g]
10	11	12
		
Alias 永木 悠暉 reRo マイコン : ARM系 サイズ : 25x25x25 [mm] 400[g]	はやぶさ 野村 駿斗 reRo マイコン : ARM系 サイズ : xx [mm] [g]	Angelo 河内 建汰郎 reRo マイコン : ARM系 サイズ : 180x150x22 [mm] 130[g]

<p>13</p> 	<p>14</p> 	<p>15</p> 
<p>初号機 山口 裕士 reRo マイコン : ARM系 サイズ : 165x174x60 [mm] 125[g]</p>	<p>ANG 桜井 真希 reRo マイコン : ARM系 サイズ : 150x100x80 [mm] 130[g]</p>	<p>RedSpecial 猪野 貴之 からくり工房A:Mac マイコン : AVR系 サイズ : 160x160x50 [mm] 200[g]</p>
<p>16</p> 	<p>17</p> 	<p>18</p> 
<p>河童 中川 範晃 アールティマウス部 マイコン : ARM系 サイズ : 230x200x70 [mm] 939[g]</p>	<p>Village stone RT2022 村石 巨 三郷工業技術製作所 電子機械課 開発部 マイコン : AVR系 サイズ : 200x200x40 [mm] 350[g]</p>	<p>メカトロ工房キット I 型 青木 伸司 厚木ロボット研究会 マイコン : RX系 サイズ : 110x140x40 [mm] 200[g]</p>
<p>19</p> 	<p>20</p> 	<p>21</p> 
<p>TR-2021 西崎 伸吾 厚木ロボット研究会 マイコン : AVR系 サイズ : 127x216x30 [mm] 120[g]</p>	<p>Sky 福田知香 埼玉県立三郷工業技術高等学校 マイコン : AVR系 サイズ : 200x200x40 [mm] 350[g]</p>	<p>アリア 椎名 志勇 埼玉県立三郷工業技術高等学校 マイコン : AVR系 サイズ : 200x200x50 [mm] 350[g]</p>
<p>22</p> 	<p>23</p> 	<p>24</p> 
<p>strugglingΣ 渡辺 恵生 埼玉県立三郷工業技術高等学校 マイコン : AVR系 サイズ : 200x200x40 [mm] 350[g]</p>	<p>SKG 田村 純哉 埼玉県立三郷工業技術高等学校 マイコン : AVR系 サイズ : 200x200x50 [mm] 350[g]</p>	<p>RS-116 遠藤 隆記 極東技術結社 マイコン : RX系 サイズ : 170x170x30 [mm] 120[g]</p>
<p>25</p> 	<p>26</p> 	<p>27</p> 
<p>Klic_RT_v1 影山 夏樹 極東技術結社 マイコン : ARM系 サイズ : 144.5x157x20 [mm] 120[g]</p>	<p>Empireo 赤川 航希 極東技術結社 マイコン : ARM系 サイズ : 170x170x54 [mm] 160[g]</p>	<p>GodSpeed2021 黒川 旭 極東技術結社 鎌倉支部 マイコン : AVR系 サイズ : 170x170x54 [mm] 260[g]</p>

28



玖音3世

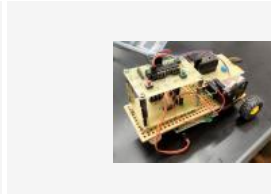
細木 玖音

渋谷教育学園幕張中学校電気部

マイコン：PIC系

サイズ：174x134x83 [mm] 388[g]

29



優太号

高村 優太

渋谷教育学園幕張中学校電気部

マイコン：PIC系

サイズ：175x110x120 [mm] 466[g]

30



無旋Drive01

鈴木 亮

特殊移動機械製作所

マイコン：その他

サイズ：240x240x120 [mm] 1400[g]

大会事務局

マイクロマウス委員会東日本支部

E-mail：mouse_higashi@ntf.or.jp




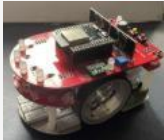










第35回マイクログラウス東北地区大会 申込状況

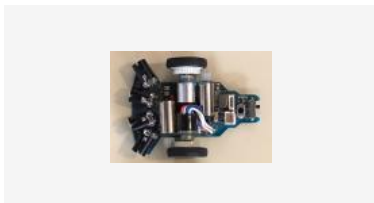
クラシックマウス競技（フレッシュマンクラス）：CF

1	2	3
くろくま 西岡 詩珠 東京理科大学 Mice マイコン：ARM系 サイズ：120x95x90 [mm] 714[g]	ぺこまうす 須田 晃弘 東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI マイコン：ARM系 サイズ：120x95x90 [mm] 715[g]	Saltyマウス 塩谷 昌行 株式会社アールティ マイコン：ARM系 サイズ：101x71x30 [mm] 125[g]
4	5	6
Pi:Co太 橋本 俊治 株式会社アールティ マイコン：RX系 サイズ：120x73x80 [mm] 520[g]	すみれ 渡邊 未紀 株式会社アールティ マイコン：RX系 サイズ：120x73x80 [mm] 520[g]	パタコン 根上 ダニエル 株式会社アールティ マイコン：RX系 サイズ：120x73x80 [mm] 520[g]

クラシックマウス競技（エキスパートクラス）：CM

1	2	3
TYU三郎・改 小川 靖夫 マイコン：H8系 サイズ：130x85x51 [mm] 600[g]	雪風7.1 中島 史敬 マイコン：SH系 サイズ：105x65x23 [mm] 80[g]	TYU三郎 小川 靖夫 マイコン：H8系 サイズ：130x85x95 [mm] 700[g]
4	5	6
SM21 蹄 茂美 マイコン： サイズ：xx [mm] [g]	雪風8 中島 史敬 マイコン：RX系 サイズ：100x62x25 [mm] 60[g]	しゅべるま～ 今井 康博 D-The-Star マイコン：RX系 サイズ：100x74.2x35 [mm] 130[g]
7	8	9

		
BALD EAGLE 中瀬 優 Mice OB マイコン : RX系 サイズ : 94x70x50 [mm] 30[g]	YA5 IKAROS 荒井 優輝 からくり工房A:Mac マイコン : RX系 サイズ : 105x70x35 [mm] 111.5[g]	SYW 蒲生 郷 ながいファンクラブ マイコン : SH系 サイズ : 120x73x80 [mm] 530[g]
10	11	12
		
ESP32-ROS-PICO 青木 政武 アールティマウス部 マイコン : その他 サイズ : 120x74x75 [mm] 500[g]	鉄鼠 中川 範晃 アールティマウス部 マイコン : ARM系 サイズ : 115x80x24.5 [mm] 131[g]	寒工情報 大江 宏使 杉沼 陽希 鬼海 心 寒河江工業高等学校 マイコン : RX系 サイズ : 120x73x80 [mm] 520[g]
マイクロマウス競技 : MM		
1	2	3
		
こじまうす12 小島 宏一 マイコン : ARM系 サイズ : 68x38x12.5 [mm] 5.6[g]	ロング 1 9号機 小峰 直樹 マイコン : RX系 サイズ : 44.5x37x17.5 [mm] 16[g]	にはたづみ 長澤 俊典 マイコン : ARM系 サイズ : 55x40x16 [mm] 14.28[g]
4	5	6
		
しゅべるま〜じゅにあ 今井 康博 D-The-Star マイコン : RX系 サイズ : 50x30x24 [mm] 15[g]	Sylyphy Force 古川 大貴 D-The-Star マイコン : ARM系 サイズ : 55x38x18 [mm] 15[g]	しゅべるま〜じゅにあv2 今井 康博 D-The-Star マイコン : RX系 サイズ : 50x30x24 [mm] 15[g]
7	8	9
		
djtkuwaganon_act1 高橋 良太 D-The-Star マイコン : RX系 サイズ : 60x38x18 [mm] 12.6[g]	djtkuwaganon_act2 高橋 良太 D-The-Star マイコン : RX系 サイズ : 60x37x18 [mm] 10.9[g]	ion 大嶽 結衣 Mice OB / team Rx マイコン : RX系 サイズ : 50x40x55 [mm] 20[g]
10	11	12



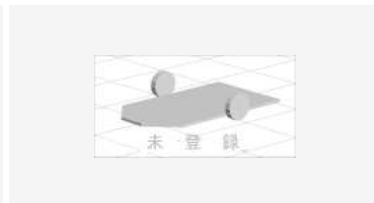
egress2018
横山 直幸
ながいファンクラブ
マイコン : ARM系
サイズ : 38x15.2x20 [mm] 18[g]

13

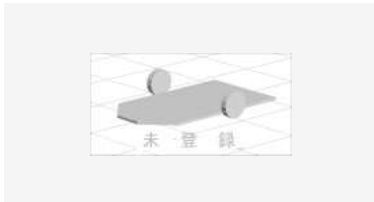


egress2022
横山 直幸
ながいファンクラブ
マイコン : RX系
サイズ : 46x32x12.4 [mm] 11[g]

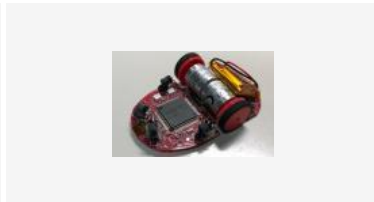
14



mini-pico
青木 政武
アールティマウス部
マイコン : その他
サイズ : 60x37x37 [mm] 40[g]



班渠2
佐藤 翔
アールティマウス部
マイコン : ARM系
サイズ : 53x39x16 [mm] 23[g]






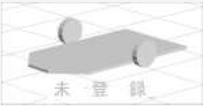

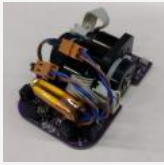






東北マウス赫
菅原 昌弥
ロボコンやっべし
マイコン : RX系
サイズ : 63x40x20 [mm] 22[g]

大会事務局

マイクロマウス委員会東北支部
〒993-8691 山形県長井市館町北6番27号
(一財)置賜地域地場産業振興センター内
Tel 0238-88-1815 Fax 0238-88-1854
E-Mail : mouse_touhoku@ntf.or.jp

第39回マイクログラウス北陸信越地区大会 申込状況

マイクログラウス競技（認定競技）：MM

1	2	3
		
ロング19号機 小峰 直樹 マイコン：RX系 サイズ：44.5x37x17.5 [mm] 16[g]	ARROWHEAD 須賀 裕文 D-The-Star マイコン：RX系 サイズ：51.5x37x13.5 [mm] 12[g]	Zirconia 松井 祐樹 D-The-Star マイコン：ARM系 サイズ：70x39x13 [mm] 12[g]
4	5	6
		
djtkuwaganon_act1 高橋 良太 D-The-Star マイコン：RX系 サイズ：60x38x18 [mm] 12.6[g]	Exia7thAlter 平松 直人 Mice Busters マイコン：その他 サイズ：54x38x21 [mm] 15[g]	TRIAL 佐藤 玲於 reRo マイコン：ARM系 サイズ：64x45x22 [mm] 70[g]
7	8	9
		
ぷちぷち3号 鱒淵 祥司 アニキと愉快的仲間たち マイコン：ARM系 サイズ：60x24x17.3 [mm] 6.3[g]	班渠2 佐藤 翔 アールティマウス部 マイコン：ARM系 サイズ：53x39x16 [mm] 23[g]	HM-2020改 西崎 伸吾 厚木ロボット研究会 マイコン：RX系 サイズ：65x60x85 [mm] 240[g]
10	11	12
		
STM22 山口 亨一 埼玉県立新座総合技術高等学校 マイコン：RX系 サイズ：78x60x82 [mm] 221.4[g]	ロボイソメ9 畠山 和昭 埼玉県立新座総合技術高等学校 マイコン：H8系 サイズ：100x70x100 [mm] 290[g]	走れどん兵衛 猪妻 あい 大阪電気通信大学 自由工房 マイコン：RX系 サイズ：53x39x16 [mm] 23[g]

13



No name1

合田 直史

大阪電気通信大学 自由工房

マイコン : RX系

サイズ : 53x39x16 [mm] 23[g]

14



2代目はしごの高

小高 章

日本工学院八王子専門学校

マイコン : RX系

サイズ : 97x60x47 [mm] 210[g]

15



Entrance_v2

木村 威

早稲田大学 WMMC

マイコン : RX系

サイズ : 67x39x13 [mm] 9.7[g]

16



Spangle v4

徳永 弦久

極東技術結社

マイコン : RX系

サイズ : 56x38x20 [mm] 17.3[g]

17



maelstrom

三村 祐希也

神戸市立科学技術高等学校 科学技術研究会

マイコン : その他

サイズ : 60x38x30 [mm] 17.4[g]

クラシックマウス競技 (認定競技) : CM

1



ぜんしんよく (全身浴) BU2

いとう ひさし

マイコン : H8系

サイズ : 95x80x70 [mm] 280[g]

2



ぜんしんよく (全身浴) BU3

いとう ひさし

マイコン : RX系

サイズ : 115x75x110 [mm] 475[g]

3



雪風8

中島 史敬

マイコン : RX系

サイズ : 100x62x25 [mm] 60[g]

4



道標 現

標 祥太郎

OOEDO SAMURAI

マイコン : ARM系

サイズ : 100x74x50 [mm] 105[g]

5



びぎにんぐまうす借物

川上 靖次

アールティマウス部

マイコン : SH系

サイズ : 120x73x80 [mm] 520[g]

6



ESP32-ROS-PICO

青木 政武

アールティマウス部

マイコン : その他

サイズ : 120x74x75 [mm] 500[g]

7



鉄鼠

中川 範晃

アールティマウス部

マイコン : ARM系

サイズ : 115x80x24.5 [mm] 131[g]

8



ブラックレーサー

平田 将人

ミラクシアエッジテクノロジー (株)

マイコン : RX系

サイズ : 92x74x32 [mm] 116[g]

9



ロボ実ちゃん

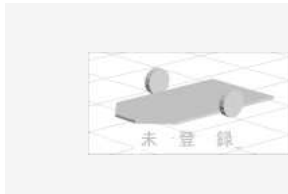
西村 愛実

大阪府立城東工科高等学校

マイコン : RX系

サイズ : 120x73x80 [mm] 520[g]

10



ロボ太郎
坂下 尚輝
大阪府立城東工科高等学校
マイコン：RX系
サイズ：120x73x80 [mm] 520[g]

11



モチ2号
猪妻 あい
大阪電気通信大学 自由工房
マイコン：H8系
サイズ：120x90x92 [mm] 719[g]

12



ナノピコ
箕内 伊織
大阪電気通信大学 自由工房
マイコン：H8系
サイズ：113x70x93 [mm] 720[g]

13



むた
藤森 理乃花
大阪電気通信大学 自由工房
マイコン：H8系
サイズ：113x70x93 [mm] 720[g]

14



ロケット頭突き
中西 健心
大阪電気通信大学 自由工房
マイコン：H8系
サイズ：110x80x70 [mm] 300[g]

15



でんちゅう
木田 裕大
大阪電気通信大学 自由工房
マイコン：H8系
サイズ：110x80x70 [mm] 300[g]

16



scorpion
八木 俊磨
大阪電気通信大学 自由工房
マイコン：H8系
サイズ：113x80x93 [mm] 720[g]

17



響
山口 拓也
大阪電気通信大学 自由工房
マイコン：H8系
サイズ：120x90x90.1 [mm] 751.1[g]

18



響2
山口 拓也
大阪電気通信大学 自由工房
マイコン：H8系
サイズ：100.5x81x100 [mm] 314.0[g]

19



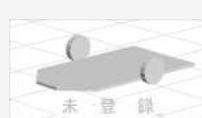
ハイスペック
岸田 純弥
大阪電気通信大学 自由工房
マイコン：H8系
サイズ：110x80x70 [mm] 300[g]

20



とことこねずみ
合田 直史
大阪電気通信大学 自由工房
マイコン：RX系
サイズ：90x75x40 [mm] 124[g]

21



だいふく
久保木 駿
大阪電気通信大学 自由工房
マイコン：RX系
サイズ：120x73x80 [mm] 520[g]

22



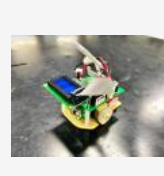
chipstar
竹内 智亮
大阪電気通信大学 自由工房
マイコン：H8系
サイズ：113x70x93 [mm] 720[g]

23



鼠ボロ
中村 悠
大阪電気通信大学 自由工房
マイコン：H8系
サイズ：110x80x70 [mm] 300[g]

24



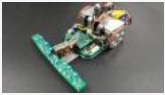


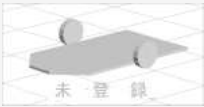




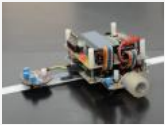
はじめてのM II
中谷 祐太
大阪電気通信大学 自由工房
マイコン：H8系
サイズ：110x80x70 [mm] 300[g]

<p>25</p> 	<p>26</p> 	<p>27</p> 
<p>秘密兵器メカトロー億号 樋渡 悠 日本電子専門学校電子応用工学科 マイコン：H8系 サイズ：113x74x62 [mm] 420[g]</p>	<p>korallion 山後 勇斗 早稲田大学 WMMC マイコン：ARM系 サイズ：100x75x55 [mm] 121[g]</p>	<p>Ca.161 長崎 悠歩 早稲田大学 WMMC マイコン：ARM系 サイズ：92x66x33 [mm] 118[g]</p>
<p>28</p> 	<p>29</p> 	<p>30</p> 
<p>機体 玉井 千尋 早稲田大学 WMMC マイコン：ARM系 サイズ：116x75x120 [mm] 700[g]</p>	<p>田中くん 田中 周吾 早稲田大学 WMMC マイコン：ARM系 サイズ：95x80x120 [mm] 600[g]</p>	<p>AQUA 中里 悦矢 早稲田大学 WMMC マイコン：ARM系 サイズ：105x90x95 [mm] 120[g]</p>
<p>31</p> 	<p>32</p> 	<p>33</p> 
<p>NYN号 青山 遼太郎 早稲田大学 WMMC マイコン：ARM系 サイズ：106.7x89.9x92.4 [mm] 678[g]</p>	<p>Vega8 近藤 歩 早稲田大学 WMMC マイコン：ARM系 サイズ：101x96x88 [mm] 600[g]</p>	<p>HK1号 木嶋 悠斗 早稲田大学 WMMC マイコン：ARM系 サイズ：116x75x110 [mm] 800[g]</p>
<p>34</p> 	<p>35</p> 	<p>36</p> 
<p>オッズ1000倍マウス Richardo Kevin 東京工芸大学からくり工房 マイコン：RX系 サイズ：90x80x85 [mm] 150[g]</p>	<p>くらくま 西岡 詩珠 東京理科大学 Mice マイコン：ARM系 サイズ：120x95x90 [mm] 714[g]</p>	<p>べこまうす 須田 晃弘 東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI マイコン：ARM系 サイズ：120x95x90 [mm] 715[g]</p>
<p>37</p> 	<p>38</p> 	<p>39</p> 
<p>Pi:Co Classic 3 槇原 豊 株式会社アールティ マイコン：RX系 サイズ：120x73x80 [mm] 520[g]</p>	<p>板Pi:Co 槇原 豊 株式会社アールティ マイコン：RX系 サイズ：100x67x30 [mm] 120[g]</p>	<p>Saltyマウス 塩谷 昌行 株式会社アールティ マイコン：ARM系 サイズ：101x71x30 [mm] 125[g]</p>

<p>40</p> 	<p>41</p> 	<p>42</p> 
<p>びじゅある系Pi:Co 森 優輝 株式会社アールティ マイコン : RX系 サイズ : 120x73x80 [mm] 520[g]</p>	<p>BeeCo 鎌形 篤史 株式会社アールティ マイコン : RX系 サイズ : 120x73x80 [mm] 520[g]</p>	<p>h2r-Pi:Co 林 立樹 株式会社アールティ マイコン : RX系 サイズ : 120x73x7.5 [mm] 520[g]</p>

<p>43</p> 	<p>44</p> 
<p>ピコノン 溝口 希望 株式会社アールティ マイコン : RX系 サイズ : 120x73x80 [mm] 520[g]</p>	<p>びこまる 関口 沙代 株式会社アールティ マイコン : RX系 サイズ : 120x73x80 [mm] 520[g]</p>

ロボットレース競技（認定競技） : RT

<p>1</p> 	<p>2</p> 	<p>3</p> 
<p>トレ三郎 小川 靖夫 マイコン : R8C/M16/M32系 サイズ : 200x150x51 [mm] 670[g]</p>	<p>Aegis2022 藤澤 彰宏 マイコン : RX系 サイズ : 130x240x40 [mm] 150[g]</p>	<p>UnderBird 下鳥 晴己 reRo マイコン : ARM系 サイズ : 150x180x25 [mm] 120[g]</p>
<p>4</p> 	<p>5</p> 	<p>6</p> 
<p>ANG 桜井 真希 reRo マイコン : ARM系 サイズ : 130x150x70 [mm] 130[g]</p>	<p>Laurus 草野克英 reRo マイコン : ARM系 サイズ : 141x160x22 [mm] 96[g]</p>	<p>RedSpecial 猪野 貴之 からくり工房A:Mac マイコン : AVR系 サイズ : 160x160x50 [mm] 200[g]</p>
<p>7</p> 	<p>8</p> 	<p>9</p> 
<p>MLO-22 中井 翔太 ものづくりラボ大船 マイコン : ARM系 サイズ : 170x170x54 [mm] 260[g]</p>	<p>TR-2021 西崎 伸吾 厚木ロボット研究会 マイコン : AVR系 サイズ : 127x216x30 [mm] 120[g]</p>	<p>KZ-5 畠山 和昭 埼玉県立新座総合技術高等学校 マイコン : RX系 サイズ : 140x175x45 [mm] 320[g]</p>

<p>10</p> 	<p>11</p> 	<p>12</p> 
<p>AT-TMY 山口 亨一 埼玉県立新座総合技術高等学校 マイコン：ARM系 サイズ：190x240x60 [mm] 306.2[g]</p>	<p>5o-ka 渡邊 蒼太 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科 マイコン：RX系 サイズ：160x195x70 [mm] 355[g]</p>	<p>トレースライカー 尾松 春樹 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科 マイコン：RX系 サイズ：150x188x50 [mm] 290[g]</p>
<p>13</p> 	<p>14</p> 	<p>15</p> 
<p>ノーズスメライザー 伊藤 洋和 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科 マイコン：RX系 サイズ：205x195x57 [mm] 365[g]</p>	<p>MHR18 丸山 弥紘 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科 マイコン：RX系 サイズ：160x195x40 [mm] 340[g]</p>	<p>クリスマスター 坂本 懂 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科 マイコン：RX系 サイズ：185x195x60 [mm] 350[g]</p>
<p>16</p> 	<p>17</p> 	<p>18</p> 
<p>シュピールツォイク 片桐 太陽 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科 マイコン：RX系 サイズ：162x193x55 [mm] 320[g]</p>	<p>黄金鯨12 大橋 辰也 埼玉県立狭山工業高等学校 マイコン：PIC系 サイズ：205x190x35 [mm] 359[g]</p>	<p>NCC-001 谷内田 茂成 新潟コンピュータ専門学校 マイコン：RX系 サイズ：190x140x45 [mm] 200[g]</p>
<p>19</p> 	<p>20</p> 	<p>21</p> 
<p>NCC-AS 阿部 秋也 新潟コンピュータ専門学校 マイコン：RX系 サイズ：190x140x45 [mm] 200[g]</p>	<p>NCC-HS 服部 慎二 新潟コンピュータ専門学校 マイコン：RX系 サイズ：190x140x45 [mm] 200[g]</p>	<p>NCC-KS 菅家 翔 新潟コンピュータ専門学校 マイコン：RX系 サイズ：190x140x45 [mm] 200[g]</p>
<p>22</p> 	<p>23</p> 	<p>24</p> 
<p>MODEL2 田中 洋輔 新潟コンピュータ専門学校 マイコン：ARM系 サイズ：150x150x25 [mm] 100[g]</p>	<p>GodSpeed 黒川 旭 極東技術結社 鎌倉支部 マイコン：AVR系 サイズ：170x170x54 [mm] 260[g]</p>	<p>Klic_RT_v1 影山 夏樹 極東技術結社 長岡支部 マイコン：ARM系 サイズ：67x159x26 [mm] 130[g]</p>

マイクロマウス競技（成果披露部門）：EMM

1	2	3
		
type4 浜砂 智 マイコン：ARM系 サイズ：58x39x21 [mm] 15[g]	修行僧 犬飼 剛也 パンジャンクラブ マイコン：RX系 サイズ：53x39x16 [mm] 23[g]	下Heyへ 國谷 恵利 埼玉県立新座総合技術高等学校 マイコン：RX系 サイズ：76.7x60x73.4 [mm] 225.8[g]
4	5	6
		
月下彼岸花893 加藤 煌輝 埼玉県立新座総合技術高等学校 マイコン：RX系 サイズ：70.0x60.0x70.0 [mm] 53.0[g]	ク・リボッチ・カイヒマン 富田 勇翔 埼玉県立新座総合技術高等学校 マイコン：RX系 サイズ：86x75x84 [mm] 225.2[g]	睡魔892 小松 侑生 埼玉県立新座総合技術高等学校 マイコン：RX系 サイズ：xx [mm] 213.4[g]
7	8	9
		
Zファイル 二宮 遥嬉 埼玉県立新座総合技術高等学校 マイコン：RX系 サイズ：86.0x88.0x87.0 [mm] 221.7[g]	mark14 長谷川 陽春 埼玉県立新座総合技術高等学校 マイコン：RX系 サイズ：84x65x83 [mm] 219.7[g]	ヴェールヌイ 鈴木 蒼空 埼玉県立新座総合技術高等学校 マイコン：RX系 サイズ：86.0x60.0x70.1 [mm] 218.8[g]

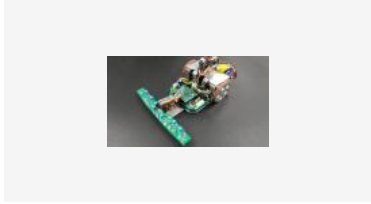
クラシックマウス競技（成果披露部門）：ECM

1

TYU三郎 小川 靖夫 マイコン：H8系 サイズ：130x85x95 [mm] 700[g]

ロボトレース競技（成果披露部門）：ERT

1



トレ三郎
小川 靖夫

マイコン：R8C/M16/M32系
サイズ：200x150x51 [mm] 670[g]

2



トレサロボットキット
黒川 旭

株式会社ロボテナ
マイコン：AVR系
サイズ：170x170x40 [mm] 260[g]







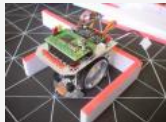


大会事務局

マイクロマウス北陸信越地区大会 事務局
(新潟コンピュータ専門学校内)

E-Mail : mouse_hokushin-etsu@ntf.or.jp

第31回マイクロナウス九州地区大会 申込状況

マイクロナウス競技：MM

1	2	3
		
ロング 1 9号機 小峰 直樹	type3 浜砂 智	type4 浜砂 智
マイコン：RX系 サイズ：44.5x37x17.5 [mm] 16[g]	マイコン：ARM系 サイズ：56x39x14 [mm] 12[g]	マイコン：ARM系 サイズ：58x39x21 [mm] 15[g]
4	5	6
		
はんしんよく（半身浴）BU2 いとう ひさし	Spangle v4 徳永 弦久 極東技術結社	Spangle v3.1 徳永 弦久 極東技術結社
マイコン：H8系 サイズ：100x70x95 [mm] 250[g]	マイコン：RX系 サイズ：56x38x20 [mm] 17.3[g]	マイコン：RX系 サイズ：62.5x39x21 [mm] 19.3[g]
7	8	9
		
KNCT-HM1 葉山 清輝 熊本高等専門学校	maelstrom 三村 祐希也 神戸市立科学技術高等学校 科学技術研究会	maelstrom_v2 三村 祐希也 神戸市立科学技術高等学校 科学技術研究会
マイコン：H8系 サイズ：75x52x70 [mm] 202[g]	マイコン：その他 サイズ：60x38x30 [mm] 17.4[g]	マイコン：その他 サイズ：50x38x30 [mm] 15[g]

クラシックマウス競技：CM

1	2	3
		
ぜんしんよく（全身浴）BU2 いとう ひさし	ぜんしんよく（全身浴）BU3 いとう ひさし	Ntool1 石田 慎治
マイコン：H8系 サイズ：95x80x70 [mm] 280[g]	マイコン：RX系 サイズ：115x75x110 [mm] 475[g]	マイコン：RX系 サイズ：120x73x80 [mm] 520[g]

4



v4rquZcl11

船田 健悟

Mice OB/team Rx/Ex-machina

マイコン : ARM系

サイズ : 108x76x10 [mm] 121[g]

5



タイトルホルダー2022

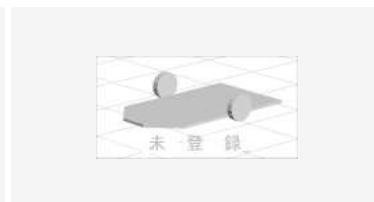
山本福也 森野光志

ポリテクカレッジ高知

マイコン : RX系

サイズ : 120x73x80 [mm] 532[g]

6



S2CA

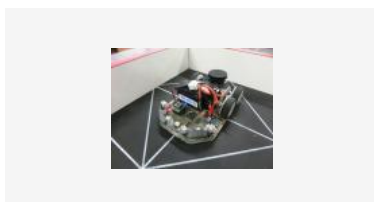
中平 裕斗 池上 侃汰

ポリテクカレッジ高知

マイコン : RX系

サイズ : 120x73x80 [mm] 532[g]

7



KNCT-MM2DC9in

葉山 清輝

熊本高等専門学校

マイコン : SH系

サイズ : 100x71x25 [mm] 110[g]

ロボットレース競技 : RT

1



しゃげ陸輸

松崎 史弥

マイコン : ARM系

サイズ : 115x130x45 [mm] 140[g]

2



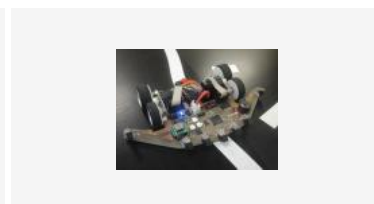
にっこうよく(日光浴)ESP

いとう ひさし

マイコン : その他

サイズ : 140x120x90 [mm] 660[g]

3



KNCT-RT1

葉山 清輝

熊本高等専門学校

マイコン : SH系

サイズ : 95x150x25 [mm] 105[g]

4



ラインレーサー(仮称)

七條大樹

長崎総合科学大学 NIAS MCR研究会・高機ドク

ーン連合

マイコン : その他

サイズ : xx [mm] [g]

大会事務局

マイクロマウス九州地区大会実行委員 葉山

〒861-1102


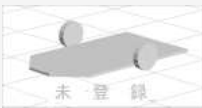










熊本高専・情報通信エレクトロニクス工学科内

TEL (096) 242-6066

E-Mail : mouse_kyushu@ntf.or.jp

第39回マイクログマウス中部地区大会 申込状況

マイクログマウス競技 : MM

1	2	3
 <p>ロング 1 9号機 小峰 直樹</p> <p>マイコン : RX系 サイズ : 44.5x37x17.5 [mm] 16[g]</p>	 <p>Fusion 山下 浩平</p> <p>マイコン : ARM系 サイズ : 63x38x23 [mm] 15[g]</p>	 <p>Sylphy Force 古川 大貴</p> <p>D-The-Star マイコン : ARM系 サイズ : 55x38x18 [mm] 15[g]</p>
 <p>Fantom3rd 松井 祐樹</p> <p>D-The-Star マイコン : ARM系 サイズ : 55x38x20 [mm] 15.6[g]</p>	 <p>Fantom4th 松井 祐樹</p> <p>D-The-Star マイコン : ARM系 サイズ : 55x38x20 [mm] 15.6[g]</p>	 <p>djtkuwaganon_act1 高橋 良太</p> <p>D-The-Star マイコン : RX系 サイズ : 60x38x18 [mm] 12.6[g]</p>
 <p>djtkuwaganon_act2 高橋 良太</p> <p>D-The-Star マイコン : RX系 サイズ : 60x37x18 [mm] 10.9[g]</p>	 <p>しゅべるま〜じゅにあv2 今井 康博</p> <p>D-The-Star マイコン : RX系 サイズ : 50x30x24 [mm] 15[g]</p>	 <p>紫電 Neo 宇都宮 正和</p> <p>D-The-Star マイコン : RX系 サイズ : 59x38x23 [mm] 21[g]</p>
 <p>桃姫 宇都宮 正和</p> <p>D-The-Star マイコン : RX系 サイズ : 61x38x20 [mm] 18[g]</p>	 <p>HM-starterKit 雨面 裕真</p> <p>innovation AI LAB マイコン : その他 サイズ : 54x39x13 [mm] 23[g]</p>	 <p>HMStarterKit 杉本 裕哉</p> <p>Innovation AI LAB マイコン : RX系 サイズ : 53x40x12 [mm] 23[g]</p>

13



Exia7thAlter

平松 直人

Mice Busters

マイコン : その他

サイズ : 54x38x21 [mm] 16[g]

14



白樺

柳澤 孝平

reRo

マイコン : RX系

サイズ : 53x39x16 [mm] 23[g]

15



DURANDAL

笹谷 禎伸

からくり工房A:Mac

マイコン : SH系

サイズ : 53x38x16 [mm] 100[g]

16



ぶちぶち3号

鱒淵 祥司

アニキと愉快な仲間たち

マイコン : ARM系

サイズ : 60x24x17.3 [mm] 6.3[g]

17



ニヤン

大下 遼

ニヤン

マイコン : RX系

サイズ : 53x39x22 [mm] 23[g]

18



ゆかり

上林 幹宜

パンジャンクラブ

マイコン : RX系

サイズ : 53x39x16 [mm] 23[g]

19



YURYAKU

溝口 海峰

京大機械研究会

マイコン : RX系

サイズ : 53x39x16 [mm] 23[g]

20



石田式マウス

石田 雅弥

名古屋工学院専門学校

マイコン : RX系

サイズ : 53x40x12 [mm] 20[g]

21



HM Starterkit

安藤 大輝

明治大学オートメーション研究部

マイコン : RX系

サイズ : 53x39x16 [mm] 23[g]

22



kamekyame

鈴木 智也

福井大学 からくり工房I.Sys

マイコン : RX系

サイズ : 53x39x16 [mm] 23[g]

23



青い車

寺島 弘輝

福井大学 からくり工房I.Sys

マイコン : RX系

サイズ : 53x39x16 [mm] 23[g]

クラシックマウス競技 : CM

1



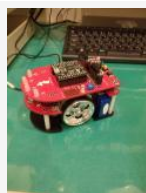
雪風 8

中島 史敬

マイコン : RX系

サイズ : 100x62x25 [mm] 60[g]

2



赤い初めてのマウス

西村 慧

マイコン : RX系

サイズ : 120x70x50 [mm] 520[g]

3









Elmeth

宇都宮 正和




D-The-Star

マイコン : RX系

サイズ : 84x52x27 [mm] 31[g]

<p>4</p> 	<p>5</p> 	<p>6</p> 
<p>華金+ 浅川 英慶 Ex-machina マイコン : RX系 サイズ : 100x68x30 [mm] 73[g]</p>	<p>黒鉄弐式 赤尾 健太 Ex-machina マイコン : ARM系 サイズ : 130x75x35 [mm] 84[g]</p>	<p>BALD EAGLE 中瀬 優 Mice OB マイコン : RX系 サイズ : 94x70x50 [mm] 30[g]</p>
<p>7</p> 	<p>8</p> 	<p>9</p> 
<p>v4rquZcl11 船田 健悟 Mice OB/team Rx/Ex-machina マイコン : ARM系 サイズ : 108x76x10 [mm] 121[g]</p>	<p>Tk-01HV 徳丸 信介 TeamATE マイコン : RX系 サイズ : 120x73x110 [mm] 637[g]</p>	<p>YA5 IKAROS 荒井 優輝 からくり工房A:Mac マイコン : RX系 サイズ : 105x70x35 [mm] 111.5[g]</p>
<p>10</p> 	<p>11</p> 	<p>12</p> 
<p>3組3組課題研究 三輪 一清 三重県立桑名工業高等学校 マイコン : RX系 サイズ : 123x73x80 [mm] 520[g]</p>	<p>べこまうす 須田 晃弘 東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI マイコン : ARM系 サイズ : 120x95x90 [mm] 715[g]</p>	<p>Worker 1.0h 伊藤 勇健 福井大学 からくり工房I.Sys マイコン : サイズ : xx [mm] [g]</p>
<p>13</p> 		
<p>STMouse 中村 壮汰 静岡大学 マイコン : ARM系 サイズ : 88x48x22.3 [mm] 52[g]</p>		

ロボトレース競技 : RT

<p>1</p> 	<p>2</p> 	<p>3</p> 
<p>Aegis2022 藤澤 彰宏 マイコン : RX系 サイズ : 130x240x40 [mm] 150[g]</p>	<p>Lsens2.6D 梅本 篤 マイコン : RX系 サイズ : 100x100x100 [mm] 130[g]</p>	<p>Taruga04 黄 仁大 マイコン : RX系 サイズ : 110x166x30 [mm] 110[g]</p>

<p>4</p> 	<p>5</p> 	<p>6</p> 
<p>L1 山下 浩平 マイコン : ARM系 サイズ : 160x240x40 [mm] 150[g]</p>	<p>VLT-1 宇都宮 正和 D-The-Star マイコン : RX系 サイズ : 245x245x35 [mm] 96[g]</p>	<p>Warlock改 山田 真 Ex-machina マイコン : RX系 サイズ : 125x122x35 [mm] 98[g]</p>
<p>7</p> 	<p>8</p> 	<p>9</p> 
<p>はやぶさ 野村 駿斗 reRo マイコン : ARM系 サイズ : xx [mm] [g]</p>	<p>Angelo 河内 建汰郎 reRo マイコン : ARM系 サイズ : 180x150x22 [mm] 130[g]</p>	<p>RedSpecial 猪野 貴之 からくり工房A:Mac マイコン : AVR系 サイズ : 160x160x50 [mm] 200[g]</p>
<p>10</p> 	<p>11</p> 	<p>12</p> 
<p>くるま 柴田 蒼吾 からくり工房I.Sys マイコン : サイズ : xx [mm] [g]</p>	<p>たけのこの里 阿部 勇斗 からくり工房I.Sys マイコン : RX系 サイズ : 140x115x50 [mm] 150[g]</p>	<p>きのこの山 中村 和音 からくり工房I.Sys マイコン : RX系 サイズ : 140x115x50 [mm] 150[g]</p>
<p>13</p> 	<p>14</p> 	<p>15</p> 
<p>錦旧式 寺崎 清 アニキと愉快的仲間たち マイコン : ARM系 サイズ : 80x150x24 [mm] 20[g]</p>	<p>メカトロ工房キット I 型 青木 伸司 厚木ロボット研究会 マイコン : RX系 サイズ : 110x140x40 [mm] 200[g]</p>	<p>nkc_tr 浅野 正宗 名古屋工学院専門学校 マイコン : SH系 サイズ : 110x138x28 [mm] 94[g]</p>
<p>16</p> 	<p>17</p> 	<p>18</p> 
<p>NKC実習機 丹羽 一平 名古屋工学院専門学校 マイコン : サイズ : xx [mm] [g]</p>	<p>無旋Drive01 鈴木 亮 特殊移動機械製作所 マイコン : その他 サイズ : 240x240x120 [mm] 1400[g]</p>	<p>aldebaran 高村 紀之 福井大学 からくり工房I.Sys マイコン : RX系 サイズ : 117x130x21 [mm] 200[g]</p>

19



あゆのしおやき

上田 渉夢

福井大学 からくり工房1.Sys

マイコン : RX系

サイズ : 140x130x50 [mm] 215[g]

20



trace1

後藤 蒼空

福井大学 からくり工房1.Sys

マイコン : RX系

サイズ : 140x130x50 [mm] 215[g]

21



training tracer1

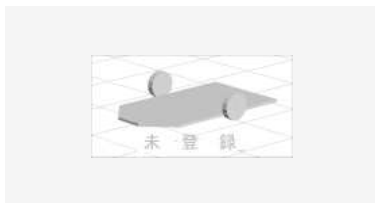
小林 優太

長野県工科短期大学校

マイコン : ARM系

サイズ : 115x130x45 [mm] 140[g]

22



tracer

宮川 大空

長野県工科短期大学校

マイコン : ARM系

サイズ : 115x130x45 [mm] 140[g]

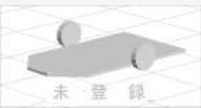



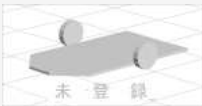

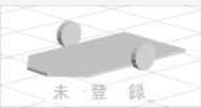

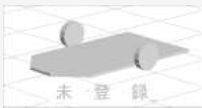
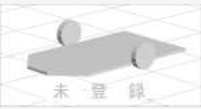


大会事務局

マイクロマウス委員会中部支部



E-Mail : mouse_chubu@ntf.or.jp

第37回全日本学生マイクログラウス大会 申込状況

マイクログラウス競技：MM

1	2	3
		
z1 加藤 愛望	type3 浜砂 智	type4-w 浜砂 智
マイコン：ARM系 サイズ：60x37x15 [mm] 16[g]	マイコン：ARM系 サイズ：56x39x14 [mm] 12[g]	マイコン：ARM系 サイズ：58x39x21 [mm] 20[g]
4	5	6
		
M-cube 畠井 悠希	x10 瀬谷 勇太	x12 瀬谷 勇太
K.G.ロボコンサークル ~AiMEiBA~ マイコン：RX系 サイズ：53x39x22 [mm] 23[g]	OOEDO SAMURAI マイコン：ARM系 サイズ：58x38x25 [mm] 16[g]	OOEDO SAMURAI マイコン：ARM系 サイズ：58x38x25 [mm] 16[g]
7	8	9
		
TRIAL 佐藤 玲於	SaponseEx 麻生 英寿	亀太郎 市東 勇士朗
reRo マイコン：ARM系 サイズ：64x45x22 [mm] 70[g]	reRo マイコン：ARM系 サイズ：54.0x41.2x35.2 [mm] 26.2[g]	reRo マイコン：RX系 サイズ：53x39x16 [mm] 23[g]
10	11	12
		
白樺 柳澤 孝平	ZuzuHalfTPPmod.1 倉澤 一詩	マウスキット2 森田 拓実
reRo マイコン：RX系 サイズ：53x39x16 [mm] 23[g]	TeamPumpkinPie マイコン：ARM系 サイズ：50x39.0x13.5 [mm] 17.0[g]	オートメーション研究部 マイコン：RX系 サイズ：53x49x12 [mm] 20[g]

<p>13</p> 	<p>14</p> 	<p>15</p> 
<p>HM Starterkit 安藤 大輝 オートメーション研究部 マイコン：RX系 サイズ：53x39x16 [mm] 23[g]</p>	<p>ゆずばんまん号 小林 柚太郎 並木中等科研部ロボット班 マイコン：RX系 サイズ：53x39x16 [mm] 23[g]</p>	<p>CINCS HMStar 林 康平 京都コンピュータ学院 制御通信部CINCS マイコン：RX系 サイズ：54x41x20 [mm] 21[g]</p>
<p>16</p> 	<p>17</p> 	<p>18</p> 
<p>石田式マウス 石田 雅弥 名古屋工学院専門学校 マイコン：RX系 サイズ：53x40x12 [mm] 20[g]</p>	<p>ヴェールヌイ 鈴木 蒼空 埼玉県立新座総合技術高等学校 マイコン：RX系 サイズ：86.0x60.0x70.1 [mm] 218.8[g]</p>	<p>Zファイル 二宮 遥嬉 埼玉県立新座総合技術高等学校 マイコン：RX系 サイズ：86.0x88.0x87.0 [mm] 221.7[g]</p>
<p>19</p> 	<p>20</p> 	<p>21</p> 
<p>睡魔892 小松 侑生 埼玉県立新座総合技術高等学校 マイコン：RX系 サイズ：xx [mm] 213.4[g]</p>	<p>月光マウス 岡田 朋佳 埼玉県立新座総合技術高等学校 マイコン： サイズ：xx [mm] [g]</p>	<p>mark14 長谷川 陽春 埼玉県立新座総合技術高等学校 マイコン：RX系 サイズ：84x65x83 [mm] 219.7[g]</p>
<p>22</p> 	<p>23</p> 	<p>24</p> 
<p>ク・リボッチ・カイヒマン 富田 勇翔 埼玉県立新座総合技術高等学校 マイコン：RX系 サイズ：86x75x84 [mm] 225.2[g]</p>	<p>下Heyへ 國谷 恵利 埼玉県立新座総合技術高等学校 マイコン：RX系 サイズ：76.7x60x73.4 [mm] 225.8[g]</p>	<p>月下彼岸花893 加藤 煌輝 埼玉県立新座総合技術高等学校 マイコン：RX系 サイズ：70.0x60.0x70.0 [mm] 53.0[g]</p>
<p>25</p> 	<p>26</p> 	<p>27</p> 
<p>Robo_Star 徳永 琢人 大阪大学Robohan マイコン：RX系 サイズ：53x39x16 [mm] 23[g]</p>	<p>HMStarterkit 竹内 悠人 大阪大学Robohan マイコン：RX系 サイズ：53x39x16 [mm] 23[g]</p>	<p>佐野工マウス 瀧谷 柁晴 大阪府立佐野工科高校機械工作部 マイコン：RX系 サイズ：53x39x16 [mm] 23[g]</p>

<p>28</p> 	<p>29</p> 	<p>30</p> 
<p>佐野工カーブン 羽賀 陽太 大阪府立佐野工科高校機械工作部 マイコン： サイズ：xx [mm] [g]</p>	<p>佐野工ガブ 賀谷 一稀 大阪府立佐野工科高等学校機械工作部 マイコン：RX系 サイズ：53x39x16 [mm] 23[g]</p>	<p>走れどん兵衛 猪妻 あい 大阪電気通信大学 自由工房 マイコン：RX系 サイズ：53x39x16 [mm] 23[g]</p>
<p>31</p> 	<p>32</p> 	<p>33</p> 
<p>No name1 合田 直史 大阪電気通信大学 自由工房 マイコン：RX系 サイズ：53x39x16 [mm] 23[g]</p>	<p>2代目はしごの高 小高 章 日本工学院八王子専門学校 マイコン：RX系 サイズ：97x60x47 [mm] 210[g]</p>	<p>ハムス太郎 林 浩次郎 早稲田大学 WMMC マイコン：RX系 サイズ：53x39x16 [mm] 23[g]</p>
<p>34</p> 	<p>35</p> 	<p>36</p> 
<p>Entrance_v2 木村 威 早稲田大学 WMMC マイコン：RX系 サイズ：67x39x13 [mm] 9.7[g]</p>	<p>HM-Star 齋藤 亜也翔 東京工業大学ロボット技術研究会Cheese マイコン：RX系 サイズ：53x39x16 [mm] 23[g]</p>	<p>ロボロ 鈴木 里彩 東京工業大学ロボット技術研究会Cheese マイコン：RX系 サイズ：53x40x15 [mm] 24[g]</p>
<p>37</p> 	<p>38</p> 	<p>39</p> 
<p>ツヴァイ 下島 皆人 東京工芸大学からくり工房 マイコン：ARM系 サイズ：92x66x78 [mm] 259[g]</p>	<p>かかし 佐藤 拓都 東京工芸大学からくり工房 マイコン：ARM系 サイズ：92x66x78 [mm] 259[g]</p>	<p>ヒレカツ 坂本 匠杜 東京工芸大学からくり工房 マイコン：ARM系 サイズ：92x66x78 [mm] 259[g]</p>
<p>40</p> 	<p>41</p> 	<p>42</p> 
<p>やっぱり拾ったマウスは弱い 大塚 万聖 東京工芸大学からくり工房 マイコン：ARM系 サイズ：92x66x78 [mm] 259[g]</p>	<p>denkenハムちゃん 廣田 航稀 法政大学電気研究会 マイコン：RX系 サイズ：53x39x16 [mm] 23[g]</p>	<p>はじめてのHM-StarterKit 高野 直也 湘南工科大学 ロボット研究部 マイコン：RX系 サイズ：53x40x12 [mm] 23[g]</p>



サブリミナル

清水 郁孝

湘南工科大学ロボット研究部

マイコン：RX系

サイズ：52x42x14 [mm] 20[g]

クラシックマウス競技：CM

1



x9

瀬谷 勇太

OOEDO SAMURAI

マイコン：ARM系

サイズ：100x70x50 [mm] 110[g]

2



Emerald King

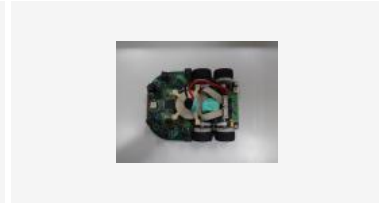
Chih-Yang Chen

Southern Taiwan University of Science and Technology

マイコン：ARM系

サイズ：105x90x35.5 [mm] 105[g]

3



Wheel Type Pioneer

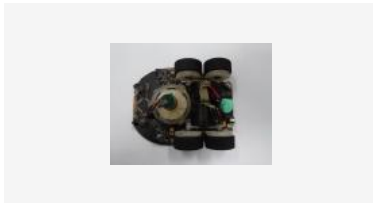
Zheng-Huan Jiang

Southern Taiwan University of Science and Technology

マイコン：ARM系

サイズ：105x90x35.5 [mm] 105[g]

4



life No. 1

Shu-Huan Liang

Southern Taiwan University of Science and Technology

マイコン：ARM系

サイズ：95.6x74x34 [mm] 100[g]

5



Jay Bot

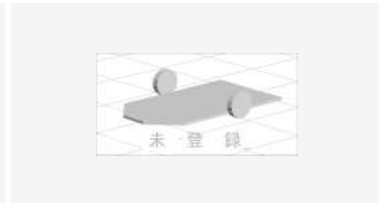
Lee SungWan

TKS Robotics Club

マイコン：ARM系

サイズ：89x85x15 [mm] 100[g]

6



ロボ太郎

坂下 尚輝

大阪府立城東工科高等学校

マイコン：RX系

サイズ：120x73x80 [mm] 520[g]

7



ロボ実ちゃん

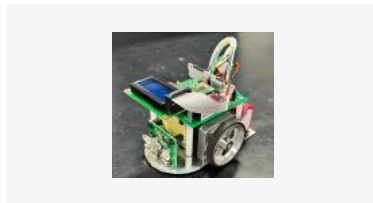
西村 愛実

大阪府立城東工科高等学校

マイコン：RX系

サイズ：120x73x80 [mm] 520[g]

8



ストライド1

中谷 祐太

大阪電気通信大学 自由工房

マイコン：H8系

サイズ：117x86x85 [mm] 705[g]

9



ハイスペック

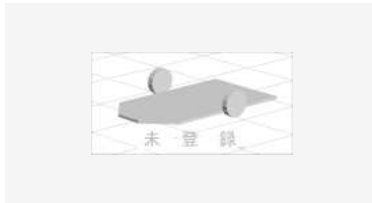
岸田 純弥

大阪電気通信大学 自由工房

マイコン：H8系

サイズ：130x90x90 [mm] 720[g]

10



でんちゅう

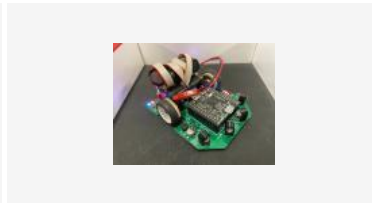
木田 裕大

大阪電気通信大学 自由工房

マイコン : H8系

サイズ : 110x80x70 [mm] 300[g]

11



とことこねずみ

合田 直史

大阪電気通信大学 自由工房

マイコン : RX系

サイズ : 90x75x40 [mm] 124[g]

12



響

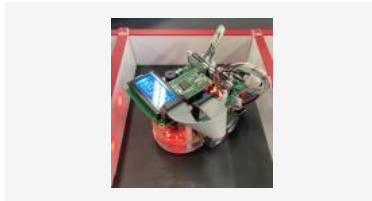
山口 拓也

大阪電気通信大学 自由工房

マイコン : H8系

サイズ : 120x90x90.1 [mm] 751.1[g]

13



chipstar

竹内 智亮

大阪電気通信大学 自由工房

マイコン : H8系

サイズ : 113x70x93 [mm] 720[g]

14



むた

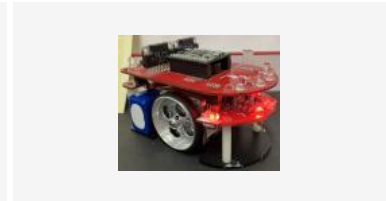
藤森 理乃花

大阪電気通信大学 自由工房

マイコン : H8系

サイズ : 113x70x93 [mm] 720[g]

15



だいふく

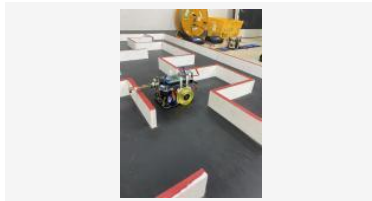
久保木 駿

大阪電気通信大学 自由工房

マイコン : RX系

サイズ : 120x73x80 [mm] 520[g]

16



秘密兵器メカトロ一億号

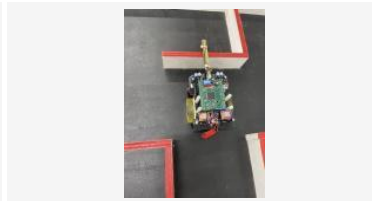
樋渡 悠

日本電子専門学校電子応用工学科

マイコン : H8系

サイズ : 113x74x62 [mm] 420[g]

17



FLUSH

王家希

日本電子専門学校電子応用工学科

マイコン : H8系

サイズ : 113x74x62 [mm] 420[g]

18



イ

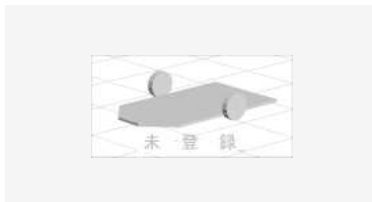
戸川 美紀夫

早稲田大学 WMMC

マイコン : ARM系

サイズ : 105x90x95 [mm] 600[g]

19



YN1号

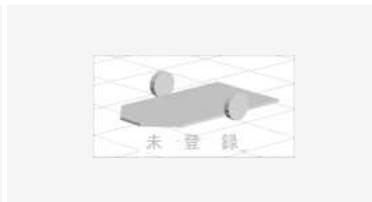
中村 有輝

早稲田大学 WMMC

マイコン : ARM系

サイズ : 105x90x95 [mm] [g]

20



Rat-Run_prototype

長崎 悠歩

早稲田大学 WMMC

マイコン : ARM系

サイズ : 95x96x70 [mm] 500[g]

21



AQUA

中里 悦矢

早稲田大学 WMMC

マイコン : ARM系

サイズ : 105x90x95 [mm] 120[g]

22



HK1号

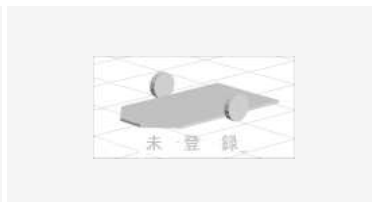
木嶋 悠斗

早稲田大学 WMMC

マイコン : ARM系

サイズ : 116x75x110 [mm] 800[g]

23



動きたい

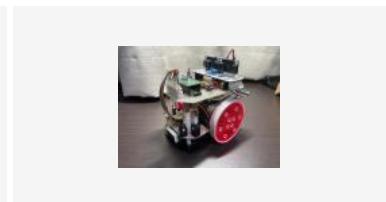
片桐 萌音

早稲田大学 WMMC

マイコン :

サイズ : xx [mm] [g]

24



田中くん

田中 周吾

早稲田大学 WMMC

マイコン : ARM系

サイズ : 95x80x120 [mm] 600[g]

25



Progress Of Dwarf1

大谷 卓輝

早稲田大学WMMC

マイコン：ARM系

サイズ：115x90x100 [mm] 800[g]

26



pi

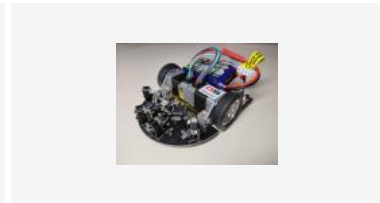
並川 あずみ

早稲田大学WMMC

マイコン：ARM系

サイズ：105x90x95 [mm] 600[g]

27



MicroNaos

沼田 楽来

東京工業大学ロボット技術研究会Cheese

マイコン：ARM系

サイズ：100x86x50 [mm] 213[g]

28



Piplup

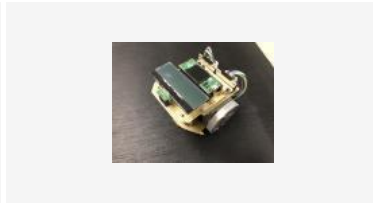
照沼 怜士

東京工業大学ロボット技術研究会Cheese

マイコン：ARM系

サイズ：100x70x24 [mm] 95.2[g]

29



櫻乃木鼠

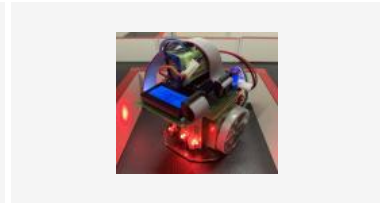
杉村 優太

東京工芸大学からくり工房

マイコン：ARM系

サイズ：94x88x75 [mm] 619[g]

30



絶対5RしないM

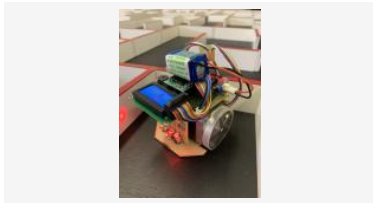
宮崎 淳

東京工芸大学からくり工房

マイコン：RX系

サイズ：98x90x83 [mm] 651[g]

31



チキンマウス

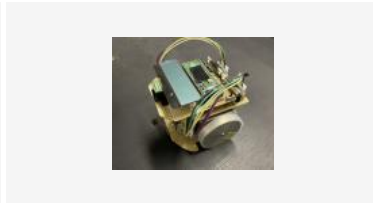
佐藤 拓都

東京工芸大学からくり工房

マイコン：H8系

サイズ：97x92x90 [mm] 651[g]

32



ここあべータ

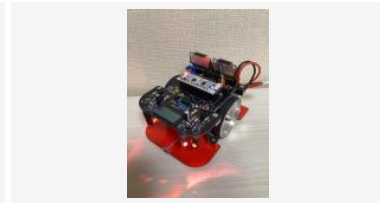
森本 勇輝

東京工芸大学からくり工房

マイコン：ARM系

サイズ：95x88x80 [mm] 610[g]

33



くろくま

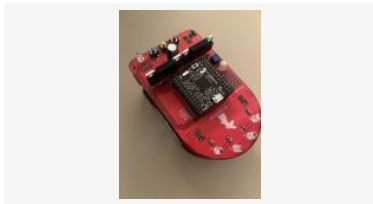
西岡 詩珠

東京理科大学 Mice

マイコン：ARM系

サイズ：120x95x90 [mm] 714[g]

34



Pi:Co

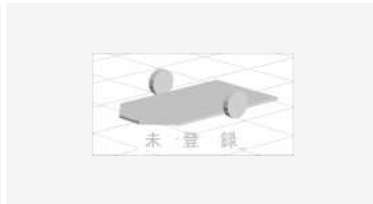
西岡 詩珠

東京理科大学 Mice

マイコン：RX系

サイズ：120x73x80 [mm] 520[g]

35



満身創痕弐号

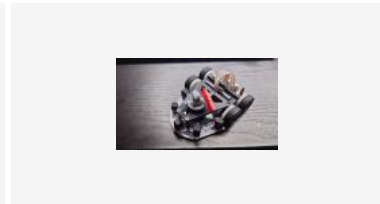
勢メ 崇弘

東京理科大学 Mice

マイコン：ARM系

サイズ：125x95x90 [mm] 714[g]

36



白鐵鴉

福田 真悟

東京理科大学 Mice

マイコン：ARM系

サイズ：100x75x40 [mm] 130[g]

37



べこまうす

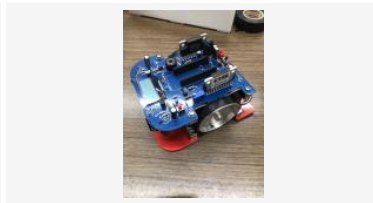
須田 晃弘

東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI

マイコン：ARM系

サイズ：120x95x90 [mm] 715[g]

38



ロボットン

小峰 龍之介

東京理科大学Mice

マイコン：ARM系

サイズ：120x95x90 [mm] 714[g]

39



電研1号

小原 直将

法政大学電気研究会
















マイコン：RX系

サイズ：120x73x80 [mm] 520[g]

<p>40</p> 	<p>41</p> 	<p>42</p> 
<p>大きなうさねずみ 福村 康太郎 法政大学電気研究会 マイコン：RX系 サイズ：120x73x80 [mm] 520[g]</p>	<p>法政マウス 菊池 翔大 法政大学電気研究会 マイコン：RX系 サイズ：120x73x80 [mm] 520[g]</p>	<p>hikamouse 鈴木 輝 法政大学電気研究会 マイコン：RX系 サイズ：120x73x80 [mm] 520[g]</p>
<p>43</p> 	<p>44</p> 	<p>45</p> 
<p>☆YAMIOCH☆えこびよん 天野 雄斗 法政大学電気研究会 マイコン：RX系 サイズ：120x73x80 [mm] 520[g]</p>	<p>人造マウス1号 藤田 優斗 法政大学電気研究会 マイコン：RX系 サイズ：120x73x80 [mm] 520[g]</p>	<p>ラット 中川 蒼太 法政大学電気研究会 マイコン：RX系 サイズ：120x73x80 [mm] 520[g]</p>
<p>46</p> 	<p>47</p> 	<p>48</p> 
<p>Worker 1.0h 伊藤 勇健 福井大学 からくり工房1.Sys マイコン： サイズ：xx [mm] [g]</p>	<p>サンプルマウス 2 津野 巧実 芝浦工業大学 SRDC マイコン：ARM系 サイズ：120x90x80 [mm] 300[g]</p>	<p>うさぎを夢見て 前島 明英 芝浦工業大学 SRDC マイコン：ARM系 サイズ：120x90x80 [mm] 300[g]</p>
<p>49</p> 	<p>50</p> 	
<p>Sまるくん 勝藤智哉 芝浦工業大学 SRDC マイコン：ARM系 サイズ：120x90x80 [mm] 300[g]</p>	<p>STMouSe 中村 壮汰 静岡大学 マイコン：ARM系 サイズ：88x48x22.3 [mm] 52[g]</p>	

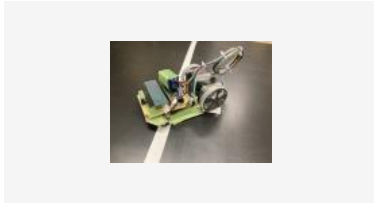
ロボトレース競技：RT

<p>1</p> 	<p>2</p> 	<p>3</p> 
<p>ソクセキ 佐藤 恒太郎 マイコン：ARM系 サイズ：110x135x90 [mm] 420[g]</p>	<p>OMGMAX CHI HSIANG, WU Chi-Ying Senior High School マイコン：ARM系 サイズ：117x145x36 [mm] 145[g]</p>	<p>Camellia Hsiao Yu Tung Golden Gate Senior High School マイコン：ARM系 サイズ：135x130x35 [mm] 200[g]</p>

<p>4</p> 	<p>5</p> 	<p>6</p> 
<p>ArduBot Pro Max Li-Chung Lin Lunghwa University of Science and Technology マイコン : ARM系 サイズ : 120x150x23.6 [mm] 113.19[g]</p>	<p>髭大叔 XIANG-XI HUANG Lunghwa University of Science and Technology マイコン : ARM系 サイズ : 130x200x24.89 [mm] 127[g]</p>	<p>はやぶさ 野村 駿斗 reRo マイコン : ARM系 サイズ : 140x165x45 [mm] 130[g]</p>
<p>7</p> 	<p>8</p> 	<p>9</p> 
<p>UnderBird 下鳥 晴己 reRo マイコン : ARM系 サイズ : 150x180x25 [mm] 120[g]</p>	<p>Alias 永木 悠暉 reRo マイコン : ARM系 サイズ : 25x25x25 [mm] 400[g]</p>	<p>仮号機 筒井 健翔 reRo マイコン : ARM系 サイズ : 111x160x72 [mm] 180[g]</p>
<p>10</p> 	<p>11</p> 	<p>12</p> 
<p>初号機 山口 裕士 reRo マイコン : ARM系 サイズ : 80x75x35 [mm] 120[g]</p>	<p>Angelo 河内 建汰郎 reRo マイコン : ARM系 サイズ : 180x150x22 [mm] 130[g]</p>	<p>ANG 桜井 真希 reRo マイコン : ARM系 サイズ : 130x150x70 [mm] 130[g]</p>
<p>13</p> 	<p>14</p> 	<p>15</p> 
<p>wisteria 井口 颯人 reRo マイコン : ARM系 サイズ : 125x168x25 [mm] 90[g]</p>	<p>叢雲 川原 脩慈 reRo マイコン : ARM系 サイズ : x103x [mm] 130[g]</p>	<p>北秋田 葛西 柊摩 reRo マイコン : ARM系 サイズ : 150x150x60 [mm] 190[g]</p>
<p>16</p> 	<p>17</p> 	<p>18</p> 
<p>八海山 安田 真梨 reRo マイコン : ARM系 サイズ : 165x150x70 [mm] 199[g]</p>	<p>Laurus 草野 克英 reRo マイコン : ARM系 サイズ : 141x160x22 [mm] 96[g]</p>	<p>nkc_tr 浅野 正宗 名古屋工学院専門学校 マイコン : SH系 サイズ : 110x138x28 [mm] 94[g]</p>

<p>19</p> 	<p>20</p> 	<p>21</p> 
<p>R401 大木 裕樹 城北工業高校 マイコン： サイズ：xx [mm] [g]</p>	<p>sky 福田 知香 埼玉県立三郷工業技術高等学校 マイコン： サイズ：xx [mm] [g]</p>	<p>5o-xa 渡邊 蒼太 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科 マイコン：RX系 サイズ：170x195x45 [mm] 286[g]</p>
<p>22</p> 	<p>23</p> 	<p>24</p> 
<p>ノーズスメライザー 伊藤 洋和 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科 マイコン：RX系 サイズ：204.5x193.5x41.5 [mm] 298.9[g]</p>	<p>MHR18 丸山 弥紘 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科 マイコン：RX系 サイズ：175x190x40 [mm] 302.5[g]</p>	<p>シュピールツォイク 片桐 太陽 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科 マイコン：RX系 サイズ：162x193x32 [mm] 306.5[g]</p>
<p>25</p> 	<p>26</p> 	<p>27</p> 
<p>クリスマスター 坂本 懂 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科 マイコン：RX系 サイズ：185x195x60 [mm] 350[g]</p>	<p>トレーストライカー 尾松 春樹 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科 マイコン：RX系 サイズ：157x183x40 [mm] 288.5[g]</p>	<p>アクエリアス 乗川 惺 埼玉県立狭山工業高等学校 マイコン：PIC系 サイズ：190x190x28 [mm] 353.3[g]</p>
<p>28</p> 	<p>29</p> 	<p>30</p> 
<p>キャンサー 野口 弘太郎 埼玉県立狭山工業高等学校 マイコン：PIC系 サイズ：185.0x185.0x30.0 [mm] 280.5[g]</p>	<p>乙女号 佐藤 拓磨 埼玉県立狭山工業高等学校 マイコン：PIC系 サイズ：18x18.5x3 [mm] 301[g]</p>	<p>ジェミリー 山本 凜 埼玉県立狭山工業高等学校 マイコン：PIC系 サイズ：210.0x185.0x35.0 [mm] 297.0[g]</p>
<p>31</p> 	<p>32</p> 	<p>33</p> 
<p>カブリコーン 内田 佳吾 埼玉県立狭山工業高等学校 マイコン：PIC系 サイズ：20.0x19.0x30.0 [mm] 294.0[g]</p>	<p>Libra 黒米遼 埼玉県立狭山工業高等学校 マイコン：PIC系 サイズ：180x180x30 [mm] 350[g]</p>	<p>Ursa Minor 関川 希地 埼玉県立狭山工業高等学校 マイコン：PIC系 サイズ：182x185x37 [mm] 316[g]</p>

34



ゴーカート7

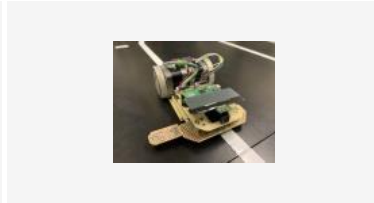
守長 裕太

東京工芸大学からくり工房

マイコン : ARM系

サイズ : 140x95x50 [mm] 686.7[g]

35



ダルさか

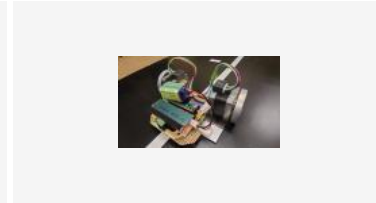
畑中 大典

東京工芸大学からくり工房

マイコン : ARM系

サイズ : 139x93x53 [mm] 663.0[g]

36



ラインローバーMk.1

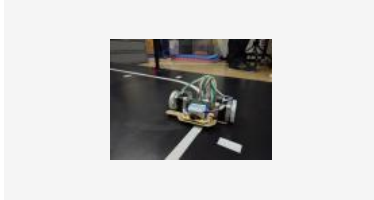
渡辺 勇斗

東京工芸大学からくり工房

マイコン : ARM系

サイズ : 112x157x82 [mm] 680[g]

37



ショートレース

本多 優一朗

東京工芸大学からくり工房

マイコン : ARM系

サイズ : 96x156x51 [mm] 694[g]

38



七転八起

千田 圭一郎

東京工芸大学からくり工房

マイコン : ARM系

サイズ : 150x90x52 [mm] 628.6[g]

39



ATM

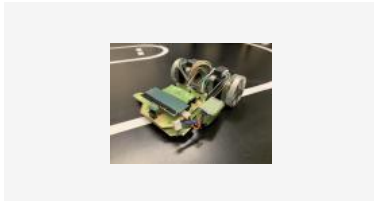
山下 幹人

東京工芸大学からくり工房

マイコン : ARM系

サイズ : 145x117x80 [mm] 685[g]

40



サボイアS.21試作トレーサー

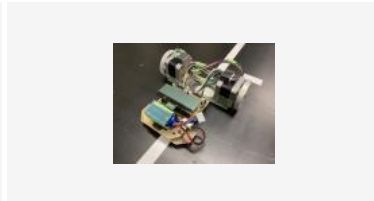
高橋 尚亨

東京工芸大学からくり工房

マイコン : ARM系

サイズ : 153x133x55 [mm] 702[g]

41



RT1号

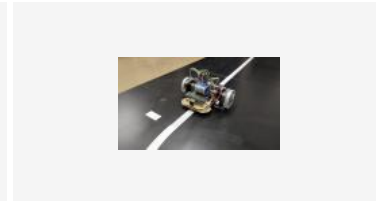
高橋 健

東京工芸大学からくり工房

マイコン : ARM系

サイズ : 150x158x74 [mm] 661.6[g]

42



イカとレース

稲垣 航成

東京工芸大学からくり工房

マイコン : ARM系

サイズ : 105x150x104 [mm] 696.3[g]

43



Reze

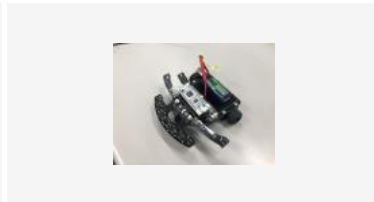
尾山 颯汰

立命館大学ロボット技術研究会RRST / AIOL

マイコン : ARM系

サイズ : 150x155x45 [mm] 135[g]

44



タルタル

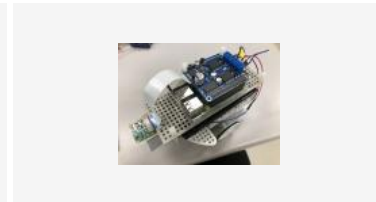
小林 優太

長野県工科短期大学校

マイコン : ARM系

サイズ : 115x130x45 [mm] 140[g]

45



カメ

小林 優太

長野県工科短期大学校

マイコン : ARM系

サイズ : 200x140x110 [mm] 470[g]

46



tracer

宮川 大空

長野県工科短期大学校

マイコン : ARM系

サイズ : 115x130x45 [mm] 140[g]

大会事務局

全日本マイクロマウス学生大会実行委員会
公益財団法人ニューテクノロジー振興財団
〒101-0021 東京都千代田区外神田3-9-2




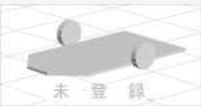
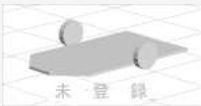

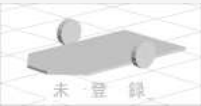





未広ビル3F

TEL 03-5295-2060

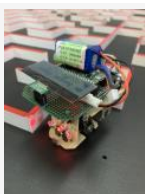
E-Mail : mouse_gakusei@ntf.or.jp

第10回マイクログマウス金沢草の根大会 申込状況

マイクログマウス競技 : MM

1	2	3
		
<p>エカテリーナ 堀 大輝</p> <p>マイコン : RX系 サイズ : 53x39x16 [mm] 23[g]</p>	<p>Fantom3rd 松井 祐樹</p> <p>D-The-Star マイコン : ARM系 サイズ : 55x38x20 [mm] 15.6[g]</p>	<p>Fantom4th 松井 祐樹</p> <p>D-The-Star マイコン : ARM系 サイズ : 55x38x20 [mm] 15.6[g]</p>
4	5	6
		
<p>djtkuwaganon_act1 高橋 良太</p> <p>D-The-Star マイコン : RX系 サイズ : 60x38x18 [mm] 12.6[g]</p>	<p>djtkuwaganon_act2 高橋 良太</p> <p>D-The-Star マイコン : RX系 サイズ : 60x37x18 [mm] 10.9[g]</p>	<p>djtkuwaganon_act3 高橋 良太</p> <p>D-The-Star マイコン : その他 サイズ : 60x37x20 [mm] 17[g]</p>
7	8	9
		
<p>しゅべるま〜じゅにあv2 今井 康博</p> <p>D-The-Star マイコン : RX系 サイズ : 50x30x24 [mm] 15[g]</p>	<p>亀太郎 市東 勇士朗</p> <p>reRo マイコン : RX系 サイズ : 53x39x16 [mm] 23[g]</p>	<p>DURANDAL 笹谷 禎伸</p> <p>からくり工房A:Mac マイコン : SH系 サイズ : 53x38x16 [mm] 100[g]</p>
10	11	12
		
<p>マウスキット2 森田 拓実</p> <p>オートメーション研究部 マイコン : RX系 サイズ : 53x49x12 [mm] 20[g]</p>	<p>ゆいと丸 大平 結斗</p> <p>ロボット研究会 マイコン : RX系 サイズ : 53x40x12 [mm] 20[g]</p>	<p>Entrance_v2 木村 威</p> <p>早稲田大学 WMMC マイコン : RX系 サイズ : 67x39x13 [mm] 9.7[g]</p>

13



かかし

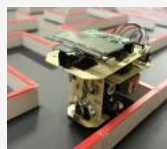
佐藤 拓都

東京工芸大学からくり工房

マイコン : ARM系

サイズ : 92x66x78 [mm] 259[g]

14



やっぱり拾ったマウスは弱い

大塚 万聖

東京工芸大学からくり工房

マイコン : ARM系

サイズ : 92x66x78 [mm] 259[g]

15



kamekyame

鈴木 智也

福井大学 からくり工房I.Sys

マイコン : RX系

サイズ : 53x39x16 [mm] 23[g]

16



青い車

寺島 弘輝

福井大学 からくり工房I.Sys

マイコン : RX系

サイズ : 53x39x16 [mm] 23[g]

17



HM-StarterKit

清水 創太

芝浦工業大学人間支援知能ロボティクス研究室

マイコン : RX系

サイズ : 53x40x12 [mm] 20[g]

18



UNELABMOUSE

十握 康太郎

金沢工業大学 畝田研修室

マイコン : RX系

サイズ : 53x40x13.4 [mm] 23[g]

クラシックマウス競技 : CM

1



カキツバタ

関原 武志

マイコン : ARM系

サイズ : 100x90x30 [mm] 150[g]

2



しゅべるま〜

今井 康博

D-The-Star

マイコン : RX系

サイズ : 100x74.2x35 [mm] 130[g]

3



YA5 IKAROS

荒井 優輝

からくり工房A:Mac

マイコン : RX系

サイズ : 105x70x35 [mm] 111.5[g]

4



鉄鼠

中川 範晃

アールティマウス部

マイコン : ARM系

サイズ : 115x80x24.5 [mm] 131[g]

5



初心者用マウス2

こうへい

国際高専

マイコン : RX系

サイズ : 100x80x40 [mm] 150[g]

6



イ

戸川 美紀夫

早稲田大学 WMMC

マイコン : ARM系

サイズ : 105x90x95 [mm] 600[g]

7



YN1号

中村 有輝

早稲田大学 WMMC

マイコン : ARM系

サイズ : 105x90x95 [mm] [g]

8



Piplup

照沼 伶士

東京工業大学ロボット技術研究会Cheese

マイコン :

サイズ : xx [mm] [g]

9



チキンマウス

佐藤 拓都

東京工芸大学からくり工房

マイコン : H8系

サイズ : 97x92x90 [mm] 651[g]

<p>10</p> 	<p>11</p> 	<p>12</p> 
<p>絶対5RしないM 宮崎 淳 東京工芸大学からくり工房 マイコン：RX系 サイズ：98x90x83 [mm] 651[g]</p>	<p>Trident v1 Richardo Kevin 東京工芸大学からくり工房 マイコン：ARM系 サイズ：84x70x35 [mm] 99[g]</p>	<p>満身創痕式号 勢メ 崇弘 東京理科大学 Mice マイコン：ARM系 サイズ：125x95x90 [mm] 714[g]</p>
<p>13</p> 	<p>14</p> 	<p>15</p> 
<p>ロボッتون 小峰 龍之介 東京理科大学 Mice マイコン：ARM系 サイズ：120x95x90 [mm] 714[g]</p>	<p>Pi:Co 西岡 詩珠 東京理科大学 Mice マイコン：RX系 サイズ：120x73x80 [mm] 520[g]</p>	<p>白鑑鴉 福田 真悟 東京理科大学 Mice マイコン：ARM系 サイズ：100x75x40 [mm] 130[g]</p>
<p>16</p> 	<p>17</p> 	<p>18</p> 
<p>べこまうす 須田 晃弘 東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI マイコン：ARM系 サイズ：120x95x90 [mm] 715[g]</p>	<p>CuriousでPersevereなM 川口 隆人 東京理科大学Mice マイコン：ARM系 サイズ：120x95x90 [mm] 714[g]</p>	<p>Worker 1.0h 伊藤 勇健 福井大学 からくり工房I.Sys マイコン： サイズ：xx [mm] [g]</p>
<p>ロボトレース競技：RT</p>		
<p>1</p> 	<p>2</p> 	<p>3</p> 
<p>Aegis2022 藤澤彰宏 マイコン：RX系 サイズ：130x240x40 [mm] 150[g]</p>	<p>風兎2011LT 山口 辰久 マイコン：H8系 サイズ：140x130x55 [mm] 244[g]</p>	<p>reGo 小田 匠馬 reRo マイコン： サイズ：xx [mm] [g]</p>
<p>4</p> 	<p>5</p> 	<p>6</p> 
<p>pursuit 小田 匠馬 reRo マイコン： サイズ：xx [mm] [g]</p>	<p>RedSpecial 猪野 貴之 からくり工房A:Mac マイコン：AVR系 サイズ：160x160x50 [mm] 200[g]</p>	<p>錦旧式 寺崎 清 アニキと愉快な仲間たち マイコン：ARM系 サイズ：80x150x24 [mm] 20[g]</p>

7



Klic_RT_v1

影山 夏樹

極東技術結社

マイコン : ARM系

サイズ : 144.5x157x26 [mm] 120[g]

8



無旋Drive02

鈴木 亮

特殊移動機械製作所

マイコン : その他

サイズ : 245x240x120 [mm] 1400[g]

9



aldebaran

高村 紀之

福井大学 からくり工房I.Sys

マイコン : RX系

サイズ : 117x130x21 [mm] 200[g]

10



trace1

後藤 蒼空

福井大学 からくり工房I.Sys

マイコン : RX系

サイズ : 140x130x50 [mm] 215[g]

11



あゆのしおやき

上田 渉夢

福井大学 からくり工房I.Sys

マイコン : RX系

サイズ : 140x130x50 [mm] 215[g]

12



ナナカマド

中原 悠希

福井大学 からくり工房I.Sys

マイコン : RX系

サイズ : 140x115x50 [mm] 150[g]

大会事務局

マイクロマウス北陸同好会

E-Mail : mouse_kanazawa@ntf.or.jp

オンライン認定大会2022 申込状況

マイクロマウス競技：MM

1	2	3
		
<p>亀士朗 市東 勇士朗 reRo マイコン：RX系 サイズ：53x39x16 [mm] 23[g]</p>	<p>ヴェールヌイ 鈴木 蒼空 埼玉県立新座総合技術高等学校 マイコン：RX系 サイズ：86.0x60.0x70.1 [mm] 218.8[g]</p>	<p>mark14 長谷川 陽春 埼玉県立新座総合技術高等学校 マイコン：RX系 サイズ：84x65x83 [mm] 219.7[g]</p>
4	5	6
		
<p>月光マウス 岡田 朋佳 埼玉県立新座総合技術高等学校 マイコン：RX系 サイズ：90.0x65.0x90.0 [mm] 220[g]</p>	<p>月下彼岸花893 加藤 煌輝 埼玉県立新座総合技術高等学校 マイコン：RX系 サイズ：70.0x60.0x70.0 [mm] 53.0[g]</p>	<p>ぼっちぎマウス 大塚 万聖 東京工芸大学からくり工房 マイコン：ARM系 サイズ：92x66x78 [mm] 259[g]</p>

クラシックマウス競技：CM

1	2	3
		
<p>DABO 山田 潔 マイコン： サイズ：xx [mm] [g]</p>	<p>北陸同好会初心者用マウス2 こうへい 国際高専 マイコン：RX系 サイズ：100x80x40 [mm] 150[g]</p>	<p>秘密兵器メカトロロー億号 樋渡 悠 日本電子専門学校電子応用工学科 マイコン：H8系 サイズ：113x74x62 [mm] 420[g]</p>
4	5	6
		
<p>イ 戸川 美紀夫 早稲田大学 WMCC マイコン：ARM系 サイズ：104x90x163 [mm] 600[g]</p>	<p>PiIup 照沼 怜士 東京工業大学ロボット技術研究会Cheese マイコン：ARM系 サイズ：100x70x24 [mm] 95.2[g]</p>	<p>ロボットン 小峰 龍之介 東京理科大学 Mice マイコン：ARM系 サイズ：120x95x90 [mm] 714[g]</p>

7



满身創痕式号

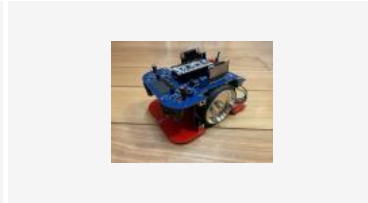
勢メ 崇弘

東京理科大学 Mice

マイコン : ARM系

サイズ : 125x95x90 [mm] 714[g]

8



CuriousでPersevereなM

川口 隆人

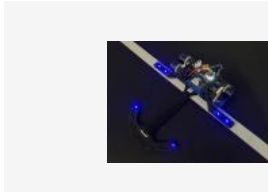
東京理科大学Mice

マイコン : ARM系

サイズ : 120x95x90 [mm] 714[g]

ロボットレース競技 : RT

1



Grace

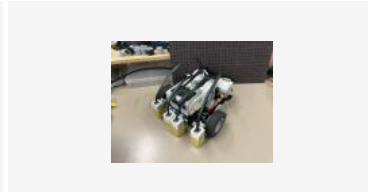
小池 琉来

reRo

マイコン : ARM系

サイズ : xx [mm] [g]

2



reGo

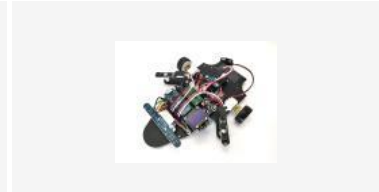
小田 匠馬

reRo

マイコン : ARM系

サイズ : 210x180x130 [mm] 820.5[g]

3



RaBit

小嶋 直熙

株式会社ロボテナ

マイコン : AVR系

サイズ : 183x152x38 [mm] 138[g]

大会事務局

マイクロマウス2022実行委員会
 公益財団法人ニューテクノロジー振興財団
 〒101-0021 東京都千代田区外神田3-9-2
 末広ビル3F
 TEL 03-5295-2060
 E-Mail : mouse_ninteikai@ntf.or.jp





主催 公益財団法人ニューテクノロジー振興財団



後援 経済産業省、文部科学省、一般社団法人日本機械学会、一般社団法人日本ロボット学会



協賛 (協賛ランク順 五十音順)



RT CORPORATION

株式会社アールティ

Orientalmotor

オリエンタルモーター株式会社

DENSO
Crafting the Core

株式会社デンソー

BANDAI NAMCO

バンダイナムコグループ

YDK Technologies

株式会社YDKテクノロジーズ



インフィニオン・テクノロジーズ



マイクロテック・ラボラトリー株式会社



株式会社前川製作所



MathWorks

アナログ・デバイス株式会社

カワダロボティクス株式会社

ぺんてる株式会社

FAULHABER



賞品提供各社

株式会社アールティ アナログ・デバイス株式会社 Orbray株式会社

オリエンタルモーター株式会社 FAULHABER NPO法人ロボフェス委員会



運営協力

マイクロマウス・サポーターズ、ほか関連団体

<主催団体連絡先>

公益財団法人ニューテクノロジー振興財団
〒101-0021 東京都千代田区外神田 3-2-9
末広ビル 3F
TEL : 03-5295-2060
URL : <http://www.ntf.or.jp/>
Email : mouse@ntf.or.jp