

第45回全日本マイクロマウス大会

# マイクロマウス

## 2024

MICROMOUSE



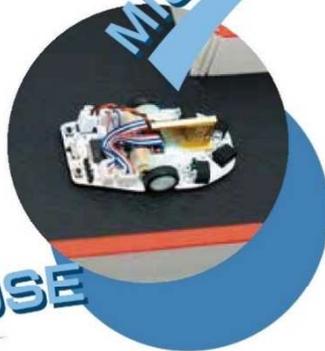
日時：2025年2月22日(土)～2月23日(日)

場所：東京流通センター 第二展示場Fホール

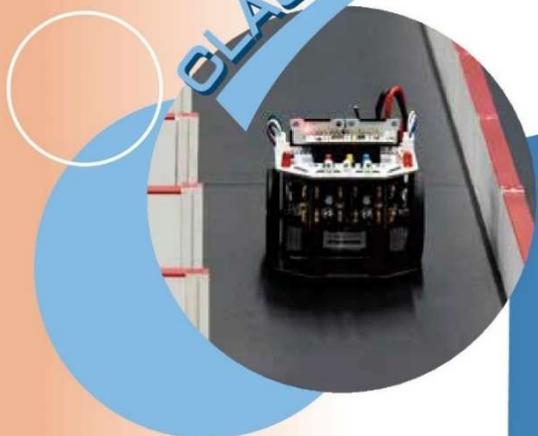
ROBOTRACE



MICRO MOUSE



CLASSIC MOUSE



主催：公益財団法人ニューテクノロジー振興財団  
運営：全日本マイクロマウス大会実行委員会  
運営協力：マイクロマウス・サポーターズ、ほか関連団体  
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、  
公益社団法人計測自動制御学会

# 記録集

マイクロマウス2024 実行委員会

# マイクロマウス2024 第45回 全日本マイクロマウス大会

開催場所： 東京流通センター

開催日： 2025年2月22日(土)～23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  
公益社団法人 計測自動制御学会

協賛： 三菱電機株式会社

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

株式会社トヨタガズーレーシングディベロップメント 株式会社 YDK テクノロジーズ

マイクロマウス 2024 協賛企業、賞品提供企業

運営： マイクロマウス 2024 実行委員会 実行委員長:鈴木 秀和(東京工芸大学 教授)

運営協力： マイクロマウス・サポーターズほか 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)



第45 回全日本マイクロマウス大会  
**マイクロマウス**  
2024 MICRO MOUSE  
協賛一覧

ダイヤモンド協賛企業・団体

三菱電機株式会社



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  
株式会社トヨタガズレーシングディベロップメント      株式会社 YDK テクノロジーズ



シルバー協賛企業・団体

アナログ・デバイス株式会社      バンダイナムコグループ  
株式会社前川製作所      MathWorks Japan



ブロンズ協賛企業・団体

からくり工房 A:Mac

広告協賛企業・団体

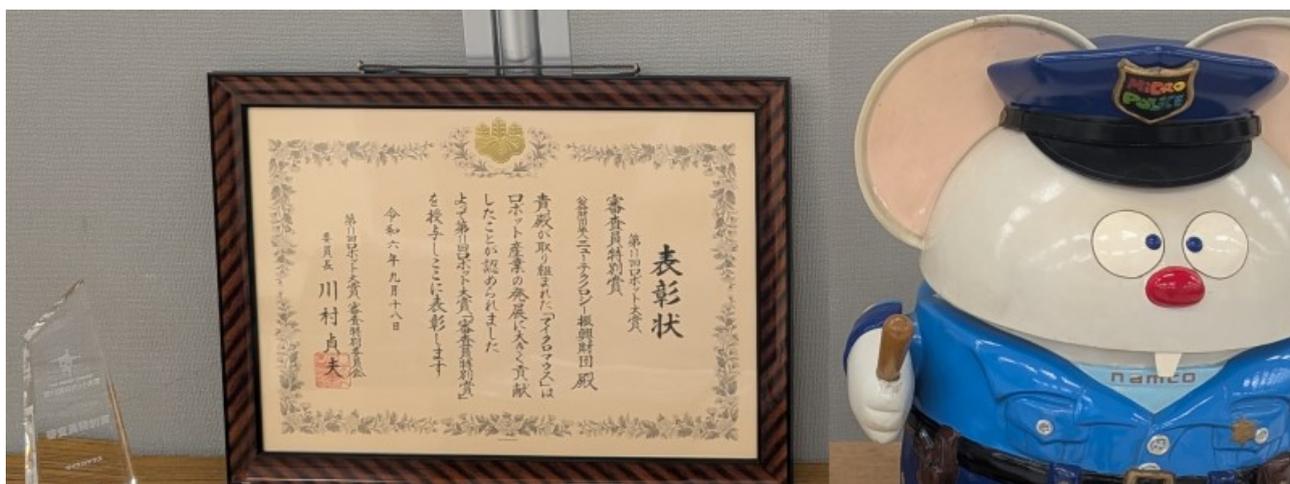
カワダロボティクス株式会社      FAULHABER      ぺんてる株式会社      機設部  
マイクロテック・ラボラトリー株式会社

賞品協賛企業・団体

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

# 受賞のお知らせ

第11回ロボット大賞においてマイクロマウスが審査員特別賞を受賞しました。



マイクロマウスが技術者育成の場であること、マイクロマウスから育ったエンジニアが各業界でも活躍していることが評価されました。

審査の際には以前皆様にご回答いただいたアンケート結果も数値のみですが使用させていただきました。

受賞できたのは皆様のご協力のおかげでもあります。この場をお借りして御礼申し上げます。

日本で最も歴史のあるマイクロマウス大会は、参加者、関係者の皆様のおかげで運営されてきております。

これからも引き続きマイクロマウス大会をよろしくお願いいたします。

第11回ロボット大賞のリンク

[https://www.robotaward.jp/winning/index.html?fbclid=IwZXh0bgNhZW0CMTAAAR0BGj3EdFMpoBGhdzgCf1PnQJMWlhCtFwtee2Ntwfji54O008pz8K6xUl4\\_aem\\_TENPpXMy5HwpkSju8h02eg](https://www.robotaward.jp/winning/index.html?fbclid=IwZXh0bgNhZW0CMTAAAR0BGj3EdFMpoBGhdzgCf1PnQJMWlhCtFwtee2Ntwfji54O008pz8K6xUl4_aem_TENPpXMy5HwpkSju8h02eg)

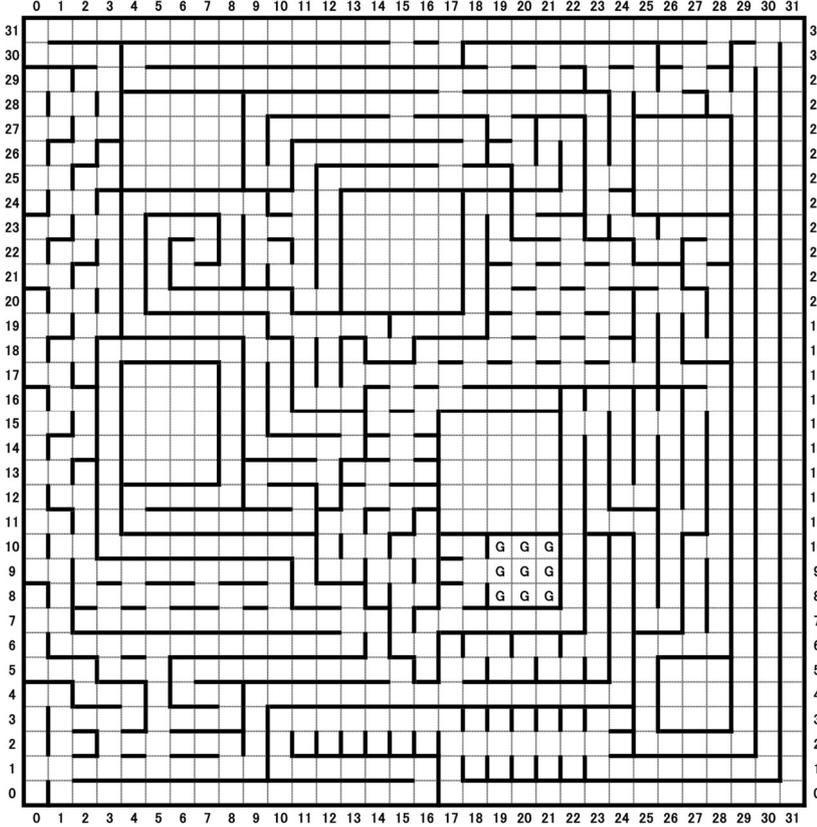
受賞理由などはこちらをご覧ください。

<https://www.robotaward.jp/winning/prize/pdf/RobotAward GB 2024 9.pdf>

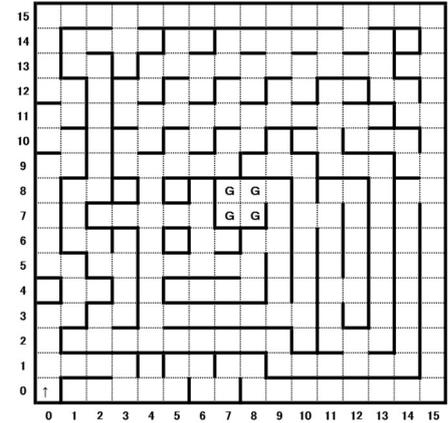


第45回全日本マイクロマウス大会  
**マイクロマウス**  
**2024** MICRO MOUSE  
**競技課題**

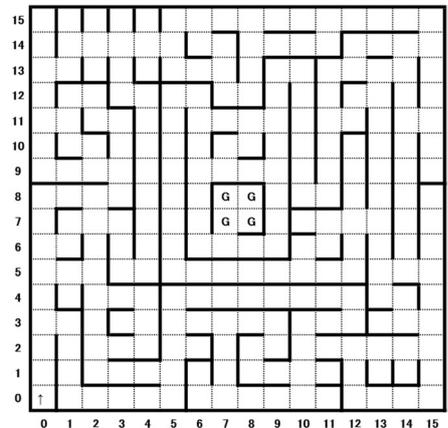
マイクロマウス競技 ファイナル



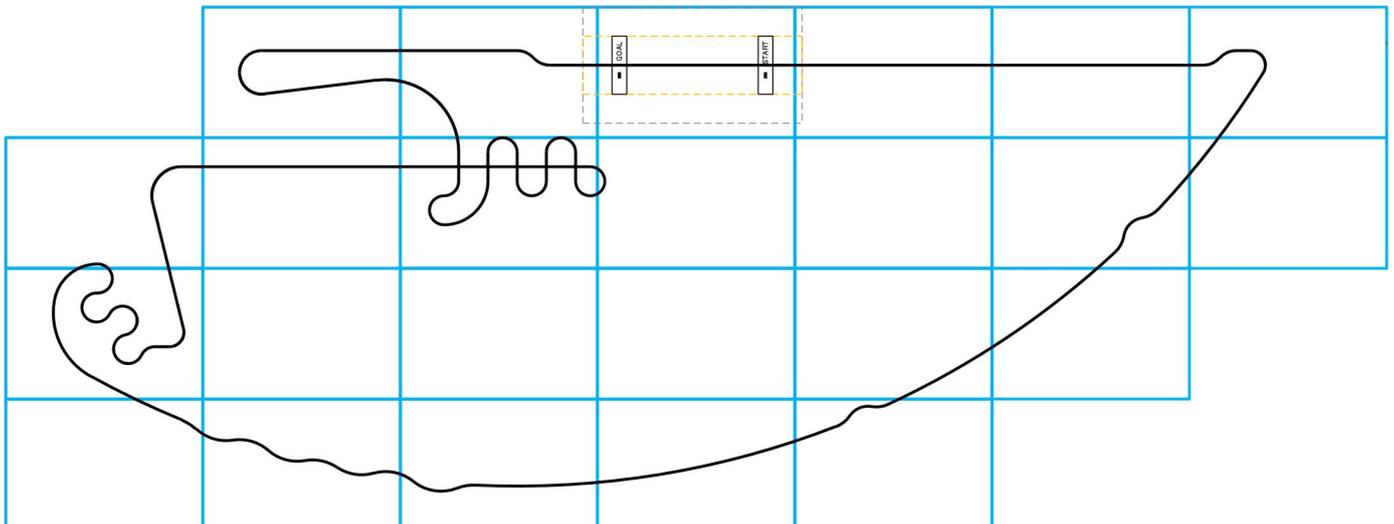
マイクロマウス競技  
 セミファイナル



クラシックマウス競技



ロボットレース競技 29.0m



実際のコースにはコーナーマーカーがあります

第45回全日本マイクロマウス大会

# マイクロマウス

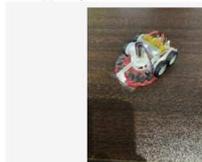
## 2024 MICRO MOUSE

### 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	Spangle v5.4	徳永 弦久	KadoMakers/技術チャレンジ部	
優勝	Fantom5th	松井 祐樹	D-The-Star	4秒468
第2位	こじまうす 20	小島 宏一		5秒028
第3位	β2	山下 浩平		5秒085
第4位	Spangle v5.4	徳永 弦久	KadoMakers/技術チャレンジ部	5秒120
第5位	BlueSkyDelta	木村 威	D.structions/早稲田大学 WMMC	5秒133
第6位	type7	浜砂 智		5秒745
自律賞	該当なし			
ニューテクノロジー賞	こじまうす 20	小島 宏一		
フラッシュマン特別賞	type7	浜砂 智		
ベストジュニア賞	LCB	田村 恭生	埼玉県立新座総合技術高等学校	セミファイナル
特別賞 <sub>1</sub>	とらねこ大将	須田 晃弘	東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI	
特別賞 <sub>2</sub>	Pi:Co V2 くらい	川上 靖次	アールティマウス部	セミファイナル
特別賞 <sub>3</sub>	フチャイロピーコチャン	川上 早苗	株式会社アールティ	セミファイナル
特別賞 <sub>4</sub>	SOLID	綿谷 良太		セミファイナル
団体特別賞		関西学院大学ロボコンサークル AiMEiBA		セミファイナル

1 第1位 MM15



Fantom5th  
松井 祐樹  
D-The-Star  
公認記録 0:04.468  
優勝 30point  
マイコン：ARM系  
サイズ：55x39x20 [mm] 17.5[g]  
吸引機構あり

2 第2位 MM13



こじまうす20  
小島 宏一  
公認記録 0:05.028  
第二位、ニューテクノロジー賞  
20point  
マイコン：ARM系  
サイズ：68x37x25 [mm] 14[g]  
吸引機構あり

3 第3位 MM04



β2  
山下 浩平  
公認記録 0:05.085  
第三位 12point  
マイコン：ARM系  
サイズ：63x38x23 [mm] 19[g]  
吸引機構あり

#### 特別賞等評価理由

##### 【ニューテクノロジー賞】

独創性の高いマウス、技術的なチャレンジしており、良い成績を上げた点を評価

##### 【特別賞<sub>1</sub>】

5回の走行記録を残した唯一のマウスであることを評価

##### 【特別賞<sub>2,3</sub>】

オートスタート、連続走行の安定性を評価

##### 【特別賞<sub>4</sub>】

カメラを搭載したロボット。迷路に置くとマウス、トレースコースに置くとロボトレとして走行するなどの機能実現  
評価

##### 【団体賞】

安定した走り、フェールセーフ機能、好成績のマウスがあったことを評価

## クラシックマウス競技 受賞者

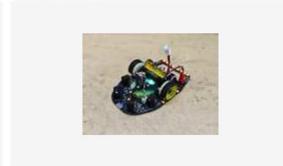
賞	ロボット名	氏名	所属	記録
優勝	黒鉄式式改	赤尾 健太	Ex-machina	3 秒 122
第 2 位	Nightfall-Ultra	長崎 悠歩	早稲田大学 WMMC	4 秒 194
第 3 位	KOGUMA-CHAN	須田 晃弘	東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI	4 秒 531
自律賞	Unlimited	大池 夏葵	早稲田大学 WMMC	
ニューテクノロジー賞	TUSweep	西岡 詩珠	東京理科大学 Mice	
フレッシュマン特別賞	ZeRiTImE	Kim su young	MAZE	
ベストジュニア賞	クイックスター	西川 明義	大阪府立城東工科高校	
特別賞 <sub>1</sub>	おっちょこちよい Pi:Co	アイン クアン	株式会社アールティ	
特別賞 <sub>2</sub>	DABO	山田 潔		
特別賞 <sub>3</sub>	TYU 三郎・改	小川 靖夫		
団体特別賞		早稲田大学 WMMC		
団体特別賞		大阪電気通信大学 自由工房		

1 第 1 位 CA41



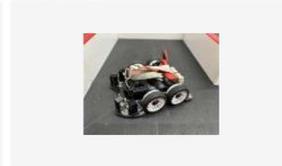
黒鉄式式改  
赤尾 健太  
Ex-machina  
公認記録 0:03.122  
優勝 30point  
マイコン：ARM系  
サイズ：130x70x30 [mm] 90[g]  
吸引機構あり

2 第 2 位 CA40



Nightfall-Ultra  
長崎 悠歩  
早稲田大学 WMMC  
公認記録 0:04.194  
第二位 20point  
マイコン：ARM系  
サイズ：84x56x27 [mm] 60[g]  
吸引機構あり

3 第 3 位 CA42



KOGUMA-CHAN  
須田 晃弘  
東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI  
公認記録 0:04.531  
第三位 12point  
マイコン：ARM系  
サイズ：90x72x40 [mm] 110[g]  
吸引機構あり

## 特別賞等評価理由

### 【ニューテクノロジー賞】

ボールを掴む機能を実装した機体でゴール到達、2 次走行の実現が出来た点を評価

### 【特別賞<sub>1</sub>】

ChatGPT で生成した音楽を再生しながら走行したことを評価

### 【特別賞<sub>2</sub>】

初めての参加を表彰

### 【特別賞<sub>3</sub>】

長年のロボット製作者としての参加、運営協力を表彰

### 【団体賞】

多くのメンバーでの参加し、なおかつ安定した走りのマウスが多くあったことを表彰

## ロボットレース競技 受賞者

賞	ロボット名	氏名	所属	記録
スマートレース	APOLLON	藤澤 彰宏		
優勝	APOLLON	藤澤 彰宏		4 秒 489
第 2 位	hayabusa3.0	野村 駿斗	reRo	5 秒 224
第 3 位	Angelo	河内 建汰郎	reRo	5 秒 710
第 4 位	L1S	山下 浩平		6 秒 319
第 5 位	赫ノ武士	柳澤 孝平	reRo	6 秒 664
第 6 位	TLR3	筒井 健翔	reRo	6 秒 881
自律賞	SimpleTracer_NEXT	平井 雅尊	D-The-Star	
ニューテクノロジー賞	UnderBird_Extra_1.0	下鳥 晴己	zeRo / D-The-Star	
ベストジュニア賞	Strawberry parfait	内野 迅	埼玉県立狭山工業高等学校電子機械科	
特別賞 <sub>1</sub>	L1S	山下 浩平		
特別賞 <sub>2</sub>	Allegro	佐藤 雅弥	東京工芸大学からくり工房	
特別賞 <sub>3</sub>	KZ-st2	畠山 和昭	埼玉県立新座総合技術高等学校	

1 第1位 RT61	2 第2位 RT59	3 第3位 RT57
		
<b>APOLLON</b> 藤澤 彰宏 公認記録 0:04.489 優勝, スマートトレース賞 30point マイコン: RX系 サイズ: 150x250x30 [mm] 140[g] 吸引機構あり	<b>hayabusa3.0</b> 野村 駿斗 reRo 公認記録 0:05.224 第二位 20point マイコン: ARM系 サイズ: 140x110x45 [mm] 160[g] 吸引機構あり	<b>Angelo</b> 河内 建汰郎 reRo 公認記録 0:05.710 第三位 12point マイコン: サイズ: 200x120x30 [mm] 150[g] 吸引機構あり

### 特別賞等評価理由

#### 【スマートトレース】

走行ごとにパラメータを上げその動きの違いを見せたこと、経路計画がきちんとできスマートな走行をしたことを評価

#### 【ニューテクノロジー賞】

倒立振り子でのトレースロボットを評価

#### 【特別賞<sub>1</sub>】

ラインを忠実にトレースするのではないコース取り、経路計画がきちんとできていたことを評価

#### 【特別賞<sub>2</sub>】

オートスタートに挑戦し成功させた2台のうちの1台(自律書の次点)であることを評価

#### 【特別賞<sub>3</sub>】

持ち時間管理をしっかりとしたオートスタートを実装した点を評価

## 学会特別賞

### 日本ロボット学会 学生特別賞

競技	ロボット名	受賞者	所属
マイクロマウス競技	CyberRat 1.2	長崎 悠歩	早稲田大学 WMMC
クラシックマウス競技	Rebellion	中村 有輝	早稲田大学 WMMC
ロボットレース競技	BN_01	柳澤 孝平	reRo

### 計測自動制御学会 優秀学生賞

競技	ロボット名	受賞者	所属
マイクロマウス競技	M-cube6	吉峰拓斗	関西学院大学ロボコンサークル AiMEiBA
クラシックマウス競技	Elizabeth	島田 未侖	東京工芸大学からくり工房
ロボットレース競技	Angelo	河内 建汰郎	reRo

## MM2024 シーズンの大会全体を通しての受賞者

賞	受賞者
田代賞	高橋 良太 マイクロマウス競技

ロボットレース競技が目指す、ラインをトレースするだけでなく、自律で経路計画をし、理想的な経路で、高速での走行を達成したことを評価

### 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。

## 全日本大会評価基準

### 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マウス、最短時間等を評価
特別賞	以上の評価以外の特に優れたマウス
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

スマートレース	知能性、または自律性の向上に対する取り組みを評価
優勝～ 6 位	周回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・ゴールエリアに戻る)するまで、ノータッチで走り切ったロボットレースの内、最短走行時間を記録したロボットレースに対する評価
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
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レース、最短時間等を評価
特別賞	以上の評価以外の特に優れたレース
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

※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。

# 副賞

## 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	ADALM2000 (小型オシロ) (アナログ・デバイセズ株式会社)、トートバッグ (Orbray 株式会社)、ボールペン (Orbray 株式会社)、マイクロDCモーター 1717T003-1024 (FAULHABER)
第 2 位	賞状、盾 研究奨励金 10 万円	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)、トートバッグ (Orbray 株式会社)、マイクロDCモーター 1717T003-1024 (FAULHABER)
第 3 位	賞状、盾 研究奨励金 5 万円	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)、トートバッグ (Orbray 株式会社)、マイクロDCモーター 1717T003-1024 (FAULHABER)
第 4 位	賞状 研究奨励金 3 万円	マイクロマウス用タイヤ各種硬度 10 個入りセット (株式会社アールティ)、トートバッグ (Orbray 株式会社)、マイクロDCモーター 1717T003-1024 (FAULHABER)
第 5 位	賞状 研究奨励金 2 万円	トートバッグ (Orbray 株式会社)、マイクロDCモーター 1717T003-1024 (FAULHABER)
第 6 位	賞状 研究奨励金 1 万円	ボールペン (Orbray 株式会社)、マイクロDCモーター 1717T006-1024 (FAULHABER)
ニューテクノロジー賞	賞状	コアレスモータ NFP-D0612 (2 個入り) 精密切削ピニオンギヤ (m0.3 T9 2mm) (2 個入り) セット (株式会社アールティ)
フレッシュマン特別賞	賞状	マイクロマウス用タイヤ各種硬度 10 個入りセット (株式会社アールティ)、過去の参加賞2個セット (ランダム) (公益財団法人ニューテクノロジー振興財団)
ベストジュニア賞	賞状	ArduinoUNO 互換 スターターキット (株式会社ロボテナ)
特別賞	賞状	過去の参加賞2個セット (ランダム) (公益財団法人ニューテクノロジー振興財団)
団体特別賞	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)

## 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	ADALM2000 (小型オシロ) (アナログ・デバイセズ株式会社)、ボールペン (Orbray 株式会社)、マイクロDCモーター 1717T006-1024 (FAULHABER)
第 2 位	賞状 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 (プラスチック) 25 セット (株式会社アールティ)、ボールペン (Orbray 株式会社)
第 3 位	賞状 研究奨励金 2 万円	クラシックサイズマイクロマウス迷路用 壁・柱 (プラスチック) 10 セット (株式会社アールティ)、ボールペン (Orbray 株式会社)
自律賞	賞状	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	赤色 LED SFH4550 (5 個入り) 精密切削ピニオンギヤ (m0.3 T9 2mm) (2 個入り) セット (株式会社アールティ)
フレッシュマン特別賞	賞状	過去の参加賞2個セット (ランダム) (公益財団法人ニューテクノロジー振興財団)
ベストジュニア賞	賞状	ArduinoUNO 互換 スターターキット (株式会社ロボテナ)
特別賞	賞状	過去の参加賞2個セット (ランダム) (公益財団法人ニューテクノロジー振興財団)
団体特別賞	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)

## ロボットレース競技

賞	副賞	賞品(協賛企業名)
スマートレース賞	賞状	
優勝	賞状、盾 研究奨励金 10 万円	ADALM2000(小型オシロ)(アナログ・デバイス株式会社)、マイクロDCモーター 1717T006-1024(FAULHABER)、カッティングシート(NPO 法人ロボフェス委員会)
第 2 位	賞状、盾 研究奨励金 5 万円	マイクロDCモーター 1717T006-1024(FAULHABER)、カッティングシート(NPO 法人ロボフェス委員会)
第 3 位	賞状、盾 研究奨励金 3 万円	マイクロDCモーター 1717T006-1024(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)
自律賞	賞状	USB 出力 9 軸 IMU センサモジュール(株式会社アルティ)、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	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)
ベストジュニア賞	賞状	ArduinoUNO 互換 スターターキット(株式会社ロボテナ)、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	過去の参加賞2個セット(ランダム)(公益財団法人ニューテクノロジー振興財団)

賞	副賞
田代賞	賞状、研究奨励金 10 万円

## 参加賞



A5 サイズノート

# 全日本大会参加ロボット数

MM2024 登録 179 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	16	16	15	94%
マイクロマウス競技 セミファイナル	24	24	21	88%
クラシックマウス競技	78	76	61	80%
ロボットレース	61	61	47	77%

参加者構成

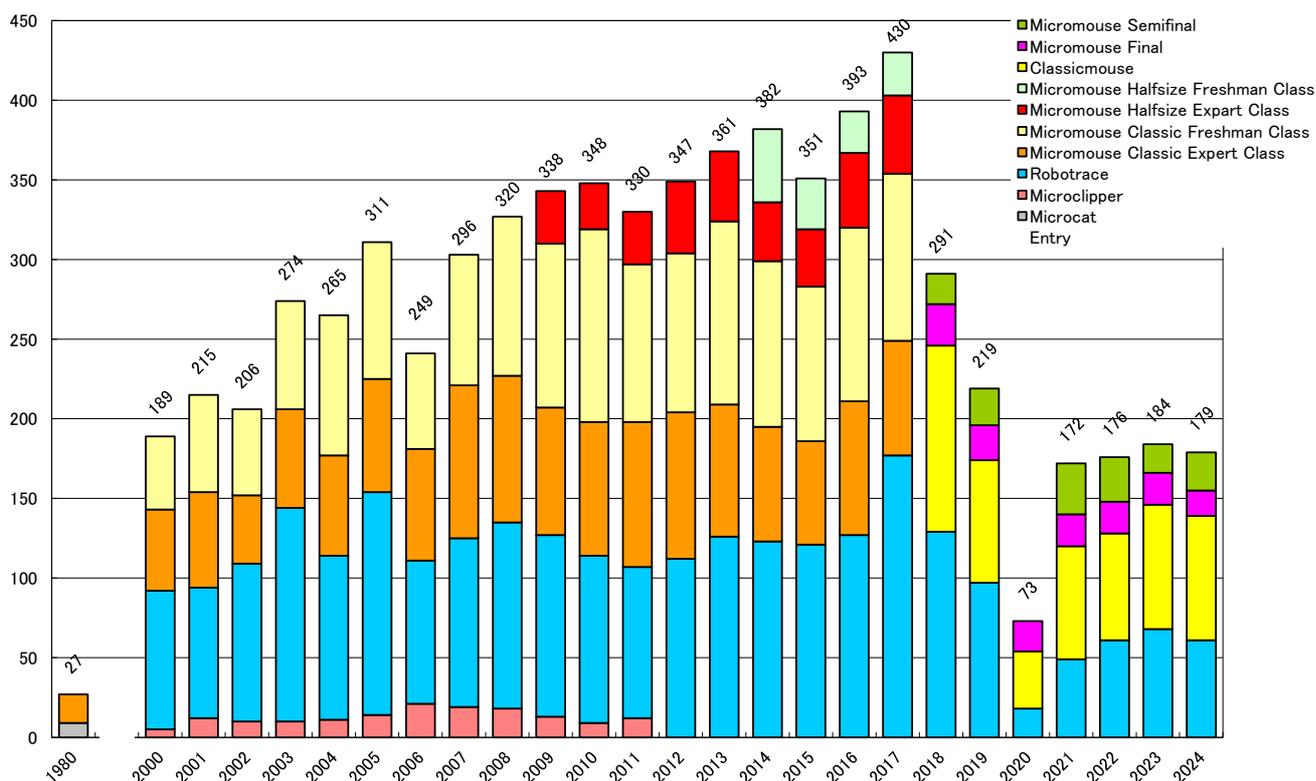
小学生	
中学生	
高校生	19
専門学校など	12
大学生・院生	87
一般	61

海外からの登録 2 台

チリ、韓国

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



山形県長井市で実施

※ 2018 年よりフレッシュマンクラス廃止。  
地区大会でのゴール実績を必要とする  
参加資格の新制度を導入

MM2020 コロナ禍のため  
オンライン開催

※ MM2021 はコロナ禍の影響で 2022 年 3 月に実施  
MM2022 以降は 2 月に実施

※ 2019 年は台風により東北地区大会が中止さ  
れたことと、出場を認定する大会数が昨年より  
減り、全日本大会参加資格者が前年より減少

## 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	グループ	ポイント
1	松井 祐樹	D-The-Star	60
2	高橋 良太		47
3	小島 宏一		38
4	木村 威	Dstructions / 早稲田大学 WMMC	28
5	徳永 弦久	KadoMakers/技術チャレンジ部	24
6	山下 浩平		17

### クラシックマウス競技

順位	参加者名	グループ	ポイント
1	赤尾 健太	Ex-machina	55
2	長崎 悠歩	早稲田大学 WMMC	40
3	須田 晃弘	東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI	37
4	中島 史敬		26
5	宮崎 淳	東京工芸大学からくり工房	20
6	合田 直史	Freedom kOBo	17

### ロボットレース競技

順位	参加者名	グループ	ポイント
1	藤澤 彰宏		57
2	野村 駿斗	reRo	30
3	河内 建汰郎	reRo	19
4	柳澤 孝平	reRo	17
5	松本 晴紀	reRo	12
5	荒川 拓海	揚げたこ	12

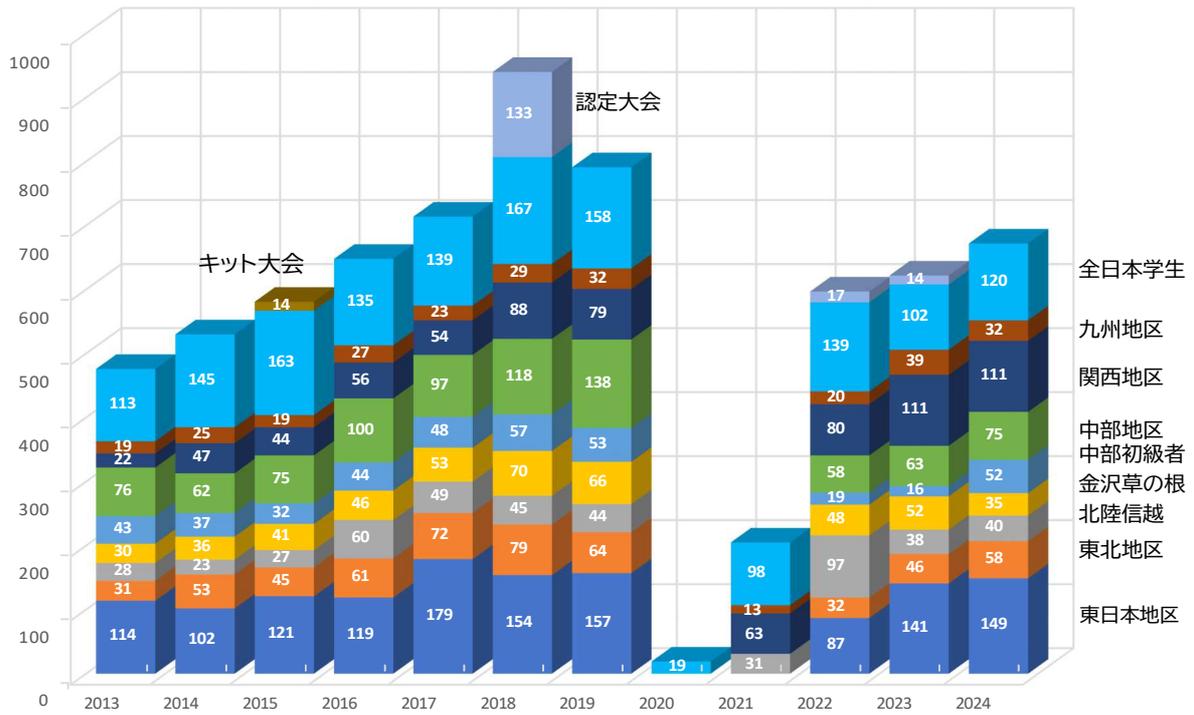
### ポイント獲得者数

マイクロマウス	クラシックマウス	ロボットレース
54	110	91

## 地区大会等の参加台数

大会名	開催日	エントリー 総数	競技ごとエントリー数			
			MM	CM	RT	独自競技
関西地区大会	7月 21 日開催	111	35	47	29	
中部初級者大会	中止	52	14	24	14	
北陸信越地区大会	9月 29 日開催	40	15	11	14	
東北地区大会	10月 6 日開催	58	23	24	11	
九州地区大会	10月 27 日開催	32	16	11	5	
中部地区大会	11月 4 日開催	75	32	26	17	
金沢草の根大会	12月 8 日開催	35	17	12	6	
東日本地区大会	12月 22 日開催	149	35	55	48	11
全日本学生大会	12月 1 日開催	120	25	52	43	
計		672	212	262	187	11

# 地区大会等近年のエントリー数



開催年		2013	2014	2015	2016	2017	2018	2019	2020	2021	2022	2023	2024			
東日本地区	MM	16	24	16	28	27	27	34				26	33	35		
	CM	58	45	54	59	68	63	54				28	53	55		
	RT					46	46	59				30	41	48		
	独自競技	40	33	51	32	38	18	10				3	14	11		
	計	114	102	121	119	179	154	157				87	141	149		
東北地区	MM	5	16	11	17	25	26	25				14	22	23		
	CM	26	37	34	44	47	41	29				18	24	24		
	RT					12	10							11		
	独自競技															
計	31	53	45	61	72	79	64				32	46	58			
北陸信越	MM	6	6	8	16	18	12	12				7	17	13	15	
	CM	14	11	10	32	18	17	12				11	44	11	11	
	RT	8	6	9	12	13	16	20				13	24	14	14	
	独自競技														12	
計	28	23	27	60	49	45	44				31	98	38	40		
金沢草の根	MM	4	6	7	6	7	13	18					18	18	17	
	CM	15	20	23	31	28	28	23					18	14	12	
	RT	11	10	11	9	18	29	25					12	20	6	
	独自競技															
計	30	36	41	46	53	70	66									
中部初級者	MM	3	3	3	5	6	1	6					8	3	14	
	CM	13	10	5	17	19	12	23					7	7	24	
	RT	10	8	8	9	15	23	18					4	6	14	
	独自競技	17	16	16	13	14	15	6								
計	43	37	32	44	54	57	53									
中部地区	MM	10	13	13	15	19	27	33					23	15	32	
	CM	27	18	27	34	37	44	55					13	28	26	
	RT	14	13	13	15	21	47	43					22	20	17	
	独自競技	25	18	22	36	20	6	7								
計	76	62	75	100	97	118	138									
関西地区	MM	8	10	12	7	15	14	14					18	29	37	35
	CM	14	16	12	18	25	24	29					29	32	47	47
	RT		21	20	31	8	50	36					16	19	27	29
	独自競技															
計	22	47	44	56	48	88	79									
九州地区	MM	6	9	5	7	10	10	13					5	9	16	16
	CM	8	12	10	15	8	15	11					5	7	14	11
	RT	5	4	4	5	5	4	8					3	4	9	5
	独自競技															
計	19	25	19	27	23	29	32									
全日本学生	MM	9	16	17	18	22	12	27	5	34	43	30	25			
	CM	55	52	51	53	49	82	72	10	34	50	37	52			
	RT	35	49	62	44	55	68	59	4	30	46	35	43			
	独自競技	14	28	33	20	13	5									
計	113	145	163	135	139	167	158	19	98	139	102	120				
キット大会	CM			14												
	計			14												
認定大会	MM						22					6	4			
	CM						52					8	5			
	RT						59					3	5			
	計						59					3	5			
合計		476	530	581	648	714	940	791		205	597	622	672			

※自派のため東北大会開催中止 ※北陸信越はオンライン大会 ※北陸信越はオンライン大会 金沢草の根は大会で中止 ※中部初級者は自派で中止

# 競技課題



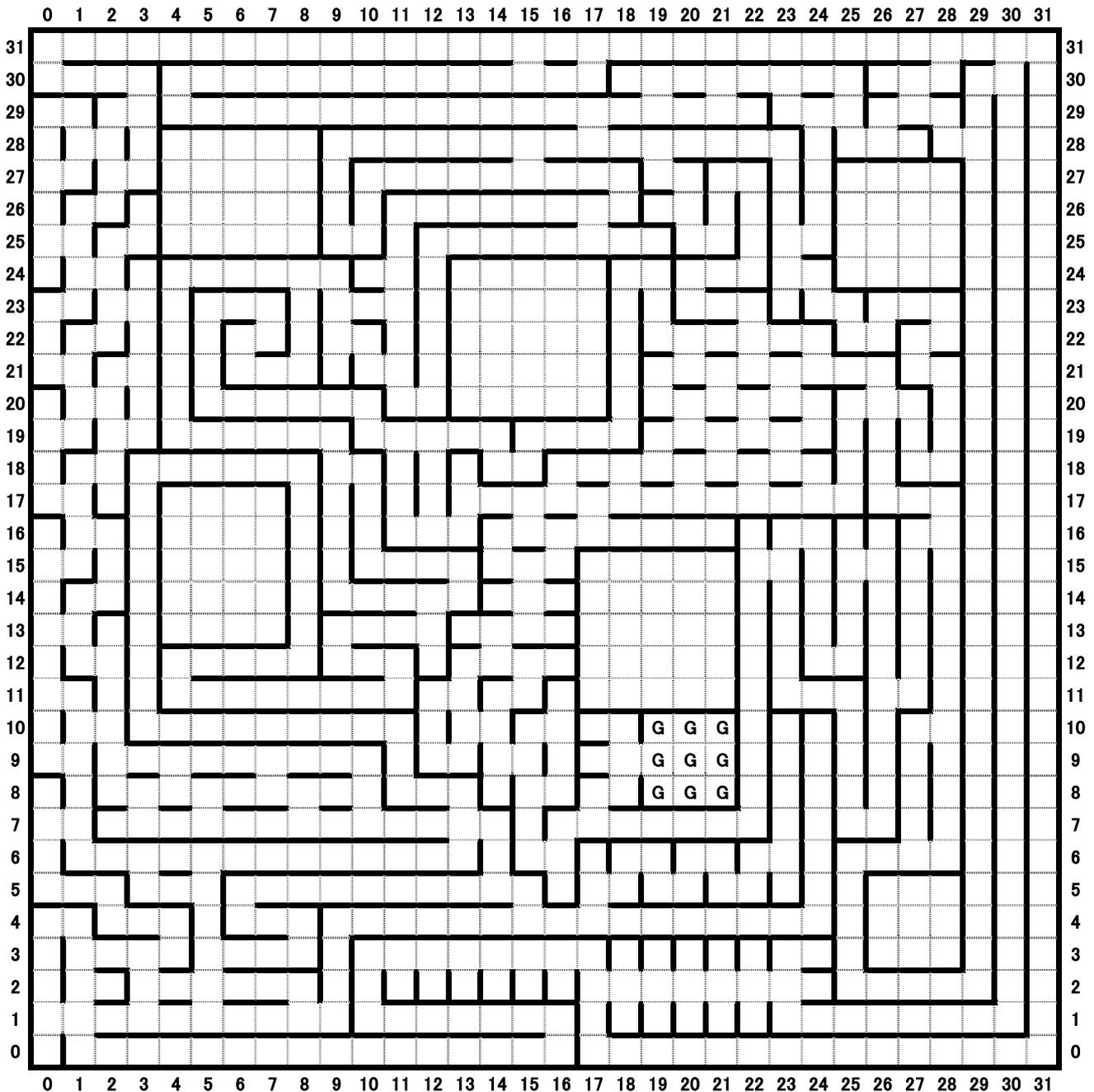
# 2024:第45回全日本マイクロマウス大会

## マイクロマウス競技ファイナル

No. \_\_\_\_\_

ロボット名 \_\_\_\_\_

制作者名 \_\_\_\_\_



北回り：146歩69折，東回り：168歩33折，西回り：146歩57折

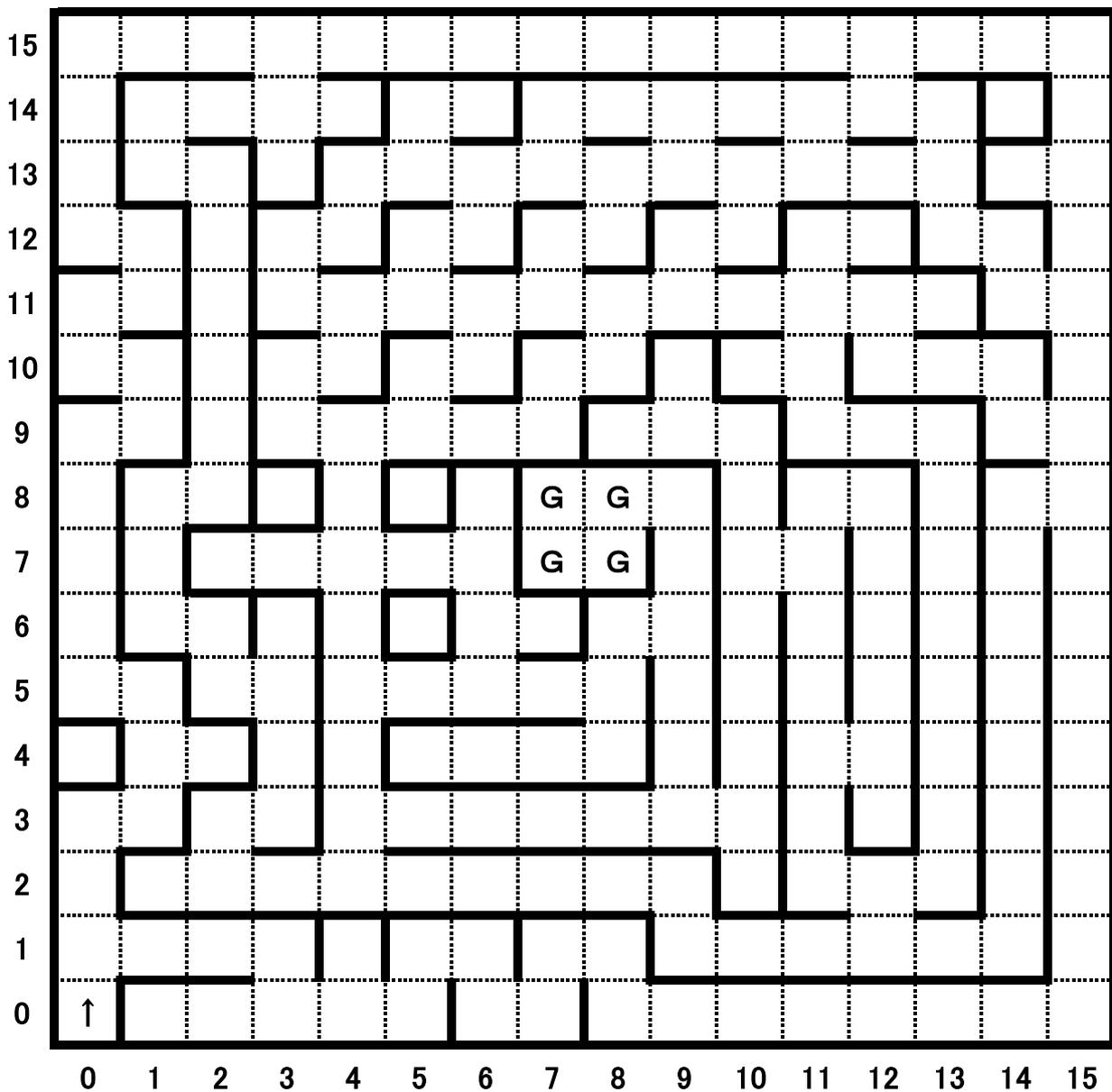
# 2024：第45回全日本マイクロマウス大会

## 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58歩33折 南回り 58歩23折

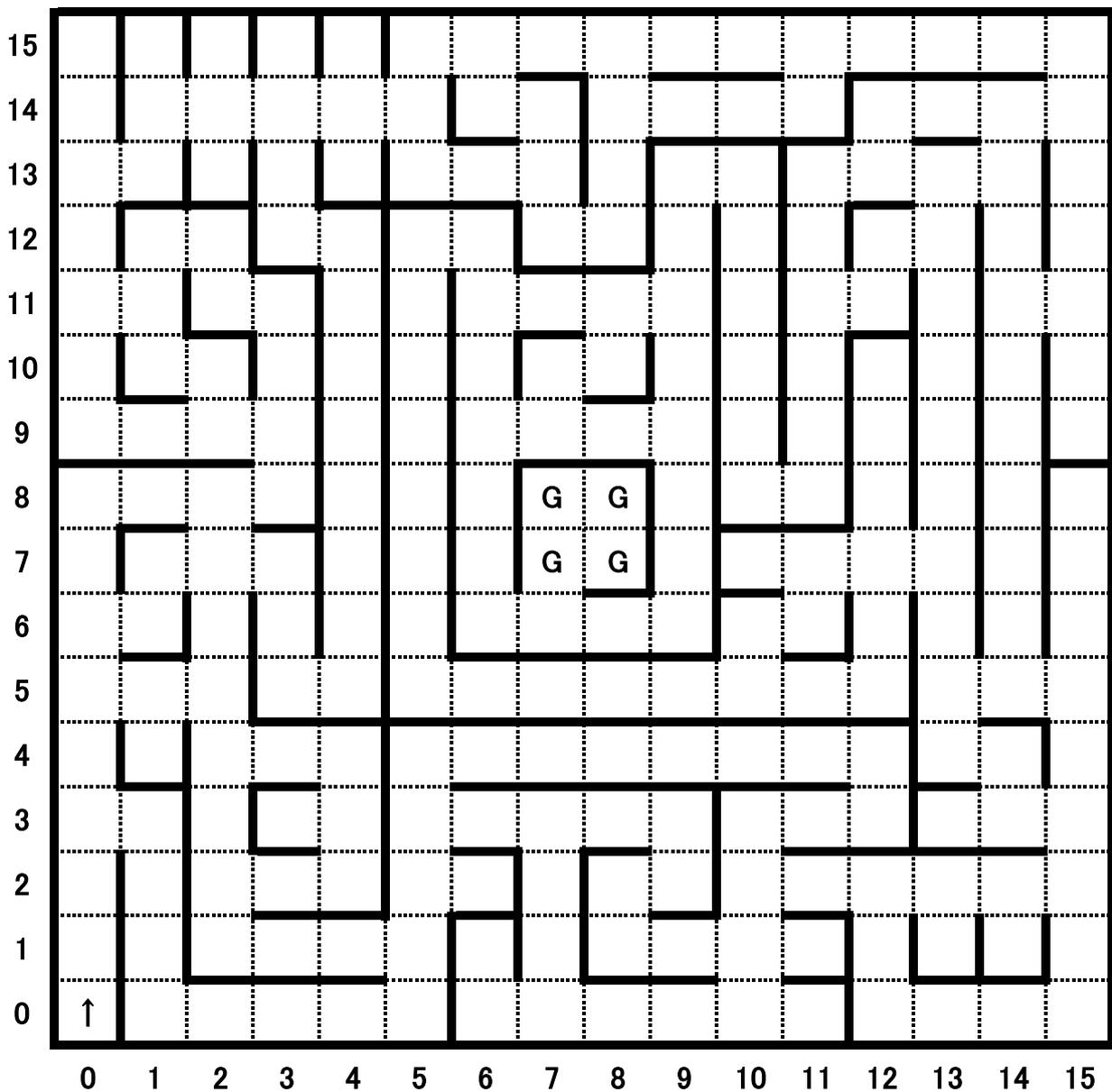
# 2024：第45回全日本マイクロマウス大会

## クラシックマウス競技

No. \_\_\_\_\_

ロボット名 \_\_\_\_\_

制作者名 \_\_\_\_\_

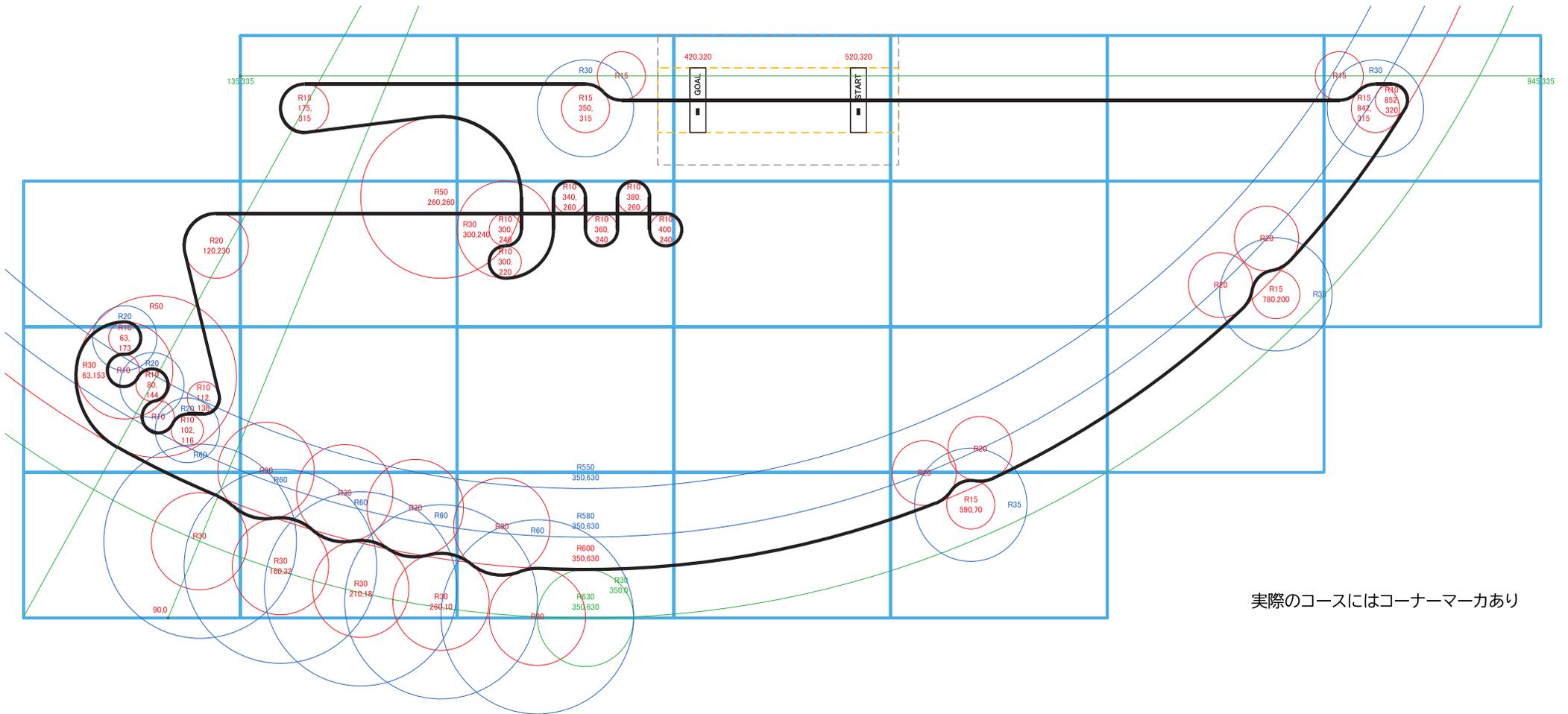


西回り 64歩20折 南回り 62歩20折

# 2024: 第45回全日本マイクロマウス大会

## ロボットレース競技

全長29.0m (MM2023:24.3m)



実際のコースにはコーナーマーカーあり

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16台 出走16台 完走15台 完走率94% 10分5回

順位	出走No	ロボット名/参加者名/所属	BEST	TR1	TR2	TR3	TR4	TR5	賞
1	MM15	Fantom5th 松井 祐樹 D-The-Star	0:04.468	1:40.668	0:04.823	0:04.468	R	R	優勝
2	MM13	こじまうす 20 小島 宏一	0:05.028	1:36.186	0:08.395	0:05.185	R	0:05.028	第二位, ニューテクノロジー賞
3	MM04	$\beta 2$ 山下 浩平	0:05.085	0:55.068	0:05.941	0:05.125	R	0:05.085	第三位
4	MM12	Spangle v5.4 徳永 弦久 KadoMakers/技術チャレンジ部	0:05.120	1:57.755	0:07.085	R	R	0:05.120	第四位, ベストマウサー
5	MM14	BlueSkyDelta 木村 威 D_structions / 早稲田大学 WMMC	0:05.133	1:47.193	0:05.133	R	R	T0:04.832	第五位
6	MM11	type7 浜砂 智	0:05.745	1:09.323	0:07.333	R	0:06.230	0:05.745	第六位, フレッシュマン特別賞
7	MM02	白鑢兎 福田 真悟 Mice Busters / K-MC 部	0:07.082	2:05.850	1:14.128	0:07.218	0:07.082		
8	MM10	しゅべるま〜じゅにあ ぶいつー 今井 康博 D-The-Star / MiceOB	0:12.317	1:44.120	0:12.317	R	R	R	
9	MM01	Morpho 3 竹内 聖	0:12.759	R	1:22.555	0:13.360	0:12.759	R	

順位	出走 No	ロボット名/参加者名/所属	BEST	TR1	TR2	TR3	TR4	TR5	賞
10	MM16	kuwaganon 高橋 良太	0:18.369	2:49.851	0:18.369				田代賞
11	MM06	とらねこ大将 須田 晃弘 東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI	0:18.558	2:13.350	0:22.192	0:20.209	0:18.561	0:18.558	特別賞
12	MM05	利角 佐藤 翔 アールティマウス部	1:00.440	1:58.460	R	1:00.440	R		
13	MM08	ロング 22 号機 小峰 直樹	1:32.331	1:32.331	R	R	R	R	
14	MM09	Sylphy Lack 古川 大貴 D-The-Star	1:33.506	1:33.506	R	R	R	R	
15	MM07	AstraeaNova 平松 直人 D_structions / Mice Busters	1:44.708	1:44.708	R	R	R	R	
	MM03	TITAN 小峰 龍之介 東京理科大学 Mice	R	R	R	R	R	T2:58.175	

凡例 R:リタイア T:タイムアウト(参考記録) K:棄権

# マイクロマウス競技 セミファイナル

エントリー24台 出走24台 完走21台 完走率88% 5分5回

順位	出走 No	ロボット名/参加者名/所属	BEST	TR1	TR2	TR3	TR4	TR5	賞
1	MS20	Moonlight 畠井 悠希 関西学院大学ロボコンサークル AiMEiBA	0:08.324	0:43.921	R	0:08.324	R	R	
2	MS10	みねこ 小島 みひろ	0:10.966	0:24.433	0:12.661	0:10.966	0:11.084	0:12.803	
3	MS09	Axi 須賀 裕文 D-The-Star	0:12.293	0:46.477	0:12.293	R			
4	MS21	M-cube5 柚木 涼羽 関西学院大学ロボコンサークル AiMEiBA	0:12.598	0:50.301	0:12.642	0:12.598	R	R	日本ロボット学会 学生特別賞
5	MS19	マッキーマウス v2.0 榎原 豊 アールティマウス部/Blue Cheese	0:13.714	0:30.856	0:17.075	0:16.985	0:16.227	0:13.714	
6	MS05	なんか小さくてわからないやつ 中西健心 大阪電気通信大学 自由工房	0:17.204	0:37.115	0:20.712	0:17.204	0:17.506	0:20.148	計測自動制御学会 優秀学生賞
7	MS16	Pi:Co V2 くらい 川上 靖次 アールティマウス部	0:20.509	0:33.446	0:20.509	0:21.719	0:21.735	0:21.711	特別賞
8	MS23	maelstrom_vv 三村 祐希也 神戸市立科学技術高校科学技術研究会	0:25.130	0:25.130	R	R	R	R	
9	MS15	フチャイロピーコちゃん 川上 早苗 株式会社アールティ	0:26.642	0:44.909	0:29.657	0:27.350	0:26.642		特別賞
10	MS14	PiCo 丸 大角 優 長野県工科短期大学校	0:28.602	0:43.949	R	R	R	0:28.602	

順位	出走 No	ロボット名／参加者名／所属	BEST	TR1	TR2	TR3	TR4	TR5	賞
11	MS03	LCB 田村 恭生 埼玉県立新座総合技術高等学校	0:29.210	1:00.381	0:34.470	0:31.695	0:29.210	R	ベストジュニア賞
12	MS02	Transformer 渡部 要 埼玉県立新座総合技術高等学校	0:30.225	0:51.537	0:30.225	R	R		
13	MS07	響 MM 山口 拓也 大阪電気通信大学 自由工房	0:31.044	0:55.064	0:37.861	0:32.361	0:31.348	0:31.044	
14	MS04	HM-2020 改 西崎 伸吾 厚木ロボット研究会	0:31.695	R	R	1:05.801	0:31.695		
15	MS13	ハム 湯山 太智 K-MC 部	0:32.900	1:05.790	0:32.900				
16	MS01	SOLID 綿谷 良太	0:41.901	R	0:41.901	R	R		特別賞
17	MS06	Pico 次郎 坂上 公哉 大阪電気通信大学 自由工房	0:43.402	0:43.402	R	R	0:43.462		
18	MS18	Zirconoria 中川 範晃 アールティマウス部	0:48.044	R	0:48.044	0:48.093	R	R	
19	MS08	CyberRat 1.2 R3 長崎 悠歩 早稲田大学 WMMC	1:13.312	1:13.312	R	R	T0:57.913		
20	MS24	さくらねずみ玄2 佐倉 俊祐 Mice Busters / D_structions	1:13.545	1:13.545	R	R	R	R	
21	MS12	Hammer_v2.0 市東 勇士朗 reRo	2:30.576	2:30.576	R				

順位	出走 No	ロボット名／参加者名／所属	BEST	TR1	TR2	TR3	TR4	TR5	賞
	MS11	レンタルハムスター 野中 海生 reRo	R	R	R	R	R	R	
	MS17	HF mouse 青木 政武 アールティマウス部	R	R	R				
	MS22	M-cube6 吉峰拓斗 関西学院大学ロボコンサークル AiMEiBA	R	R	R	R	R	R	

凡例 R:リタイア T:タイムアウト(参考記録)

特別賞(団体) 関西学院大学ロボコンサークル AiMEiBA

クラシックマウス競技 エントリー78台 出走76台 完走61台 完走率80% 5分5回

順位	出走No	ロボット名/参加者名/所属	BEST	TR1	TR2	TR3	TR4	TR5	賞
1	CA41	黒鉄式式改 赤尾 健太 Ex-machina	0:03.122	0:23.741	0:03.324	0:03.282	0:03.122	R	優勝
2	CA40	Nightfall-Ultra 長崎 悠歩 早稲田大学 WMMC	0:04.194	0:32.634	0:05.128	R	0:04.273	0:04.194	第二位
3	CA42	KOGUMA-CHAN 須田 晃弘 東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI	0:04.531	0:40.651	0:05.011	0:04.588	0:04.569	0:04.531	第三位, 自律賞
4	CA28	Rebellion 中村 有輝 早稲田大学 WMMC	0:07.095	2:23.822	0:08.406	0:07.287	R	0:07.095	
5	CA39	すたすたねずみ ver.1.02 合田 直史 Freedom k0Bo	0:08.643	0:29.853	R	R	0:08.643	R	
6	CA38	Lalvandert+ 宮崎 淳 東京工芸大学からくり工房	0:09.384	0:25.334	R	R	0:25.450	0:09.384	
7	CA31	No DATA 佐藤 翔 アールティマウス部	0:10.257	0:44.083	0:13.268	0:12.240	0:10.257	R	
8	CA36	残機 鈴木 海翔 東京理科大学 Mice	0:10.738	0:39.926	R	R	0:10.747	0:10.738	日本ロボット学会 学生特別賞
9	CA33	ZeRiTIme Kim su young MAZE	0:11.735	0:36.638	0:13.890	R	R	0:11.735	フレッシュマン特 別賞
10	CA09	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式会 社	0:12.593	0:41.401	0:12.593	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	CA11	Cheat Pi:Co 2 青木 政武 アールティマウス部	0:13.964	0:38.692	0:19.469	0:13.964	0:16.175	0:14.819	
12	CA17	TYU 三郎・改 小川 靖夫	0:16.559	R	1:14.910	R	0:16.559	T0:16.513	特別賞
13	CA05	山帰来 杉村 優太 東京工芸大学からくり工房	0:17.903	1:07.848	0:24.688	R	0:17.903		計測自動制御学会 優秀学生賞
14	CA37	TUSweep 西岡 詩珠 東京理科大学 Mice	0:18.013	0:39.113	0:18.045	0:18.026	0:18.028	0:18.013	ニューテクノロジー 一賞
15	CB07	Pi:Co Classic 3s 中村 壮汰 株式会社アールティ	0:18.516	R	0:53.848	R	0:32.054	0:18.516	
16	CA08	安定第一 有田 大起 東京工芸大学からくり工房	0:18.647	1:13.953	R	0:18.647	R	R	
17	CA04	オコジョ 岩谷 尊和 東京工芸大学からくり工房	0:18.649	0:52.571	R	0:18.714	R	0:18.649	
18	CA32	Hopper 竹田 知弘 電気通信大学ロボメカ工房	0:18.791	0:46.535	0:19.887	0:19.233	0:18.920	0:18.791	
19	CA35	タロノスケスケ 篠崎 祐太郎 東京理科大学 Mice	0:19.668	1:01.499	0:19.668	0:19.691	0:44.351		
20	CA27	Unlimited 大池 夏葵 早稲田大学 WMMC	0:19.848	0:42.525	0:19.921	0:19.848	0:20.921	0:19.960	自律賞
21	CB10	おっちょこちよい Pi:Co アイン クアン 株式会社アールティ	0:19.999	R	R	1:09.880	R	0:19.999	特別賞

順位	出走 No	ロボット名/参加者名/所属	BEST	TR1	TR2	TR3	TR4	TR5	賞
22	CB36	騷速 坂上 公哉 大阪電気通信大学 自由工房	0:21.325	1:01.754	0:21.325	0:21.378			
23	CA06	Buriranger 松尾 和奏 東京工芸大学からくり工房	0:21.879	1:09.849	0:24.226	0:22.739	0:21.879	T0:21.955	
24	CA03	1年前 守長 裕太 東京工芸大学からくり工房	0:22.561	0:59.295	0:22.561	R	R	R	
25	CB32	ハイスペックα 岸田 純弥 大阪電気通信大学 自由工房	0:22.700	0:36.745	0:22.700	0:22.770	0:44.339	T0:22.718	
26	CA24	obsidian 伊藤 陸人 早稲田大学 WMMC	0:22.997	0:39.574	R	R	R	0:22.997	
27	CB12	ピコダス 菅野 瞭子 株式会社前川製作所	0:24.120	0:47.762	0:24.195	0:24.120			
28	CB09	研修で使った Pi:Co 山本 晃暉 株式会社アールティ	0:24.648	0:35.839	0:43.080	0:24.648	0:24.652	T0:24.655	
29	CB05	Pi:Co-Y 吉重 元 Mのマウス部	0:24.913	0:41.907	0:24.913	R	0:24.935		
30	CB35	響 CM 山口 拓也 大阪電気通信大学 自由工房	0:26.959	1:16.282	0:26.959	T0:26.412			
31	CB25	電+鼠 山之内 咲人 大阪電気通信大学 自由工房	0:32.729	1:01.735	0:33.973	0:32.729	R		
32	CB17	だいふく 久保木 駿 大阪電気通信大学 自由工房	0:32.998	1:02.366	0:33.232	0:33.011	0:32.998		

順位	出走No	ロボット名/参加者名/所属	BEST	TR1	TR2	TR3	TR4	TR5	賞
33	CA19	Mercury v2 照沼怜士 東京科学大学ロボット技術研究会 Cheese	0:34.328	R	0:34.328	R	0:38.447	T0:32.998	
34	CA34	Meteoboy 小峰 龍之介 東京理科大学 Mice	0:34.418	0:34.418	R	R	R	R	
35	CB06	RaspberryRX 塚本 洋平 Mのマウス部	0:35.050	1:19.815	0:37.207	0:35.050			
36	CB21	Roll Alone 藤本 裕人 大阪電気通信大学 自由工房	0:38.249	1:14.589	0:38.249	0:39.691			
37	CB23	鯽 堂本 剛志 大阪電気通信大学 自由工房	0:39.092	1:12.223	0:39.092	R	R		
38	CB24	トアルティ 田中 大喜 大阪電気通信大学 自由工房	0:41.991	1:21.480	0:41.991	R	T1:16.394		
39	CA30	はなまる 39 長谷川 太陽 早稲田大学 WMMC	0:43.611	0:57.292	R	R	0:43.611		
40	CA23	AQUA 中里 悦矢 早稲田大学 WMMC	0:44.659	1:20.383	0:44.659	R	R		
41	CB16	レッドスター 谷口 幸士郎 大阪電気通信大学 自由工房	0:45.032	1:06.388	0:45.032	T0:45.073			
42	CB22	駄菓子運搬機くん 久世 実優 大阪電気通信大学 自由工房	0:45.485	1:31.150	0:45.485	T0:45.498			
43	CB27	でんちゅう 木田 裕大 大阪電気通信大学 自由工房	0:48.903	1:02.190	R	0:48.903	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
44	CB33	マウスくん 中谷 祐太 大阪電気通信大学 自由工房	0:52.176	0:54.529	0:52.176	R	R		
45	CB20	chipstar Ver.2.0 竹内 智亮 大阪電気通信大学 自由工房	0:54.213	1:21.271	0:54.213				
46	CA07	アイボウ revenge 大塚 万聖 東京工芸大学からくり工房	0:56.759	R	R	R	R	0:56.759	
47	CB11	初チューミマイ 中原 弘貴 株式会社アールティ	1:00.277	R	R	1:32.972	1:00.277		
48	CA16	JEC2307 加藤 玲音 日本電子専門学校 電子応用工学科	1:01.475	1:01.475	R	R	R	R	
49	CA15	denshi_koseimiura 三浦 滉生 日本電子専門学校 電子応用工学科	1:01.481	1:01.481	R	R	R	R	
50	CB29	Explorer 藤形 悠生 大阪電気通信大学 自由工房	1:04.991	1:41.015	R	1:04.991	R		
51	CB04	Tk01HV 徳丸 信介 TeamATE	1:08.505	1:08.505	T0:17.664				
52	CB18	ヒビ 吉田 拓磨 大阪電気通信大学 自由工房	1:18.103	1:18.103	R	R	R	R	
53	CA22	荒風 中澤 幸大 早稲田大学 WMMC	1:19.985	1:19.985	R	R	R		
54	CB34	マグロ 宇藤 寿宗 大阪電気通信大学 自由工房	1:20.829	1:20.829	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
55	CB28	ラオシューロン 笹村 遼空 大阪電気通信大学 自由工房	1:23.498	1:23.498	R	T1:18.731			
56	CA01	Elizabeth 島田 未伶 東京工芸大学からくり工房	1:37.332	R	R	1:37.332	R		
57	CA18	クイックスター 西川 明義 大阪府立城東工科高校	1:39.123	1:39.123	R	R	R	R	ベストジュニア賞
58	CB03	トマト 西川 飛翠 名城大学	1:42.001	1:42.001	1:42.017				
59	CA10	マイクロマウススタックチャン 徳永 弦久 KadoMakers/技術チャレンジ部	1:43.818	1:43.818					
60	CA25	Iris-Novice 戸川 美紀夫 早稲田大学 WMMC	2:18.609	2:18.609	R	R			
61	CA12	カキツバタ 関原 武志 コマツものづくり部	2:46.421	2:46.421	T1:49.702				
	CA02	プロトココア 森本 勇輝 東京工芸大学からくり工房	R	R	R	R	R	R	
	CA13	DABO 山田 潔	R	R	T2:28.805				特別賞
	CA21	未定 中川 蒼太 法政大学電気研究会	R	R	R				
	CA26	Ambitions v2 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
	CA29	Passion-Ruby 本田 匡克 早稲田大学 WMMC	R	R					
	CB01	うさぎ1号 白井 楓華 名城大学	R	R	R	R	R	R	
	CB02	マウス 原奏人 名城大学	R	R	R	R			
	CB08	卯月紅 奥村 耀 株式会社アールティ	R	R	R	R	T0:58.955		
	CB13	トップギア 大西 蒼汰 滋賀職業能力開発短期大学校	R	R	R	R			
	CB14	近能大マウス 福岡 幸奈 近畿職業能力開発大学校	R	R	R				
	CB15	近畿能開大 片岡 廣二 近畿職業能力開発大学校	R	R	R	R	R	T1:04.219	
	CB19	ラットロボット ver2.0 田中 翔麒 大阪電気通信大学 自由工房	R	R	R	R	R	R	
	CB26	RapidRunner 山本 宇恭 大阪電気通信大学 自由工房	R	R	R	R			
	CB30	GOAL 大橋 磨人 大阪電気通信大学 自由工房	R	R	R	R	R	R	
	CB31	Mercury 高榮 陽平 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	CA14	百人町土竜 望月 隆太郎 日本電子専門学校 電子応用工学科	K						
K	CA20	Dangromouse2 上口 翔平 東京科学大学ロボット技術研究会 Cheese	K						

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) 早稲田大学 WMMC

特別賞(団体) 大阪電気通信大学 自由工房

# ロボットレース競技 エントリー61台 出走61台 完走47台 完走率77% 3分5回

順位	出走No	ロボット名/参加者名/所属	BEST	TR1	TR2	TR3	TR4	TR5	賞
1	RT61	APOLLON 藤澤 彰宏	0:04.489	0:17.296	0:05.165	0:04.777	0:04.489	R	優勝，スマート トレース
2	RT59	hayabusa3.0 野村 駿斗 reRo	0:05.224	0:10.385	0:05.224	R	R		第二位
3	RT57	Angelo 河内 建汰郎 reRo	0:05.710	0:10.434	0:05.891	0:05.710	R		第三位
4	RT49	L1S 山下 浩平	0:06.319	0:15.261	0:06.731	0:06.319	R	R	第四位，特別賞
5	RT60	赫ノ武士 柳澤 孝平 reRo	0:06.664	0:12.355	0:06.708	0:06.664	0:06.762		第五位
6	RT56	TLR3 筒井 健翔 reRo	0:06.881	0:10.699	0:06.881	R	R		第六位
7	RT58	ART_2 松本 晴紀 reRo	0:07.650	R	0:14.222	R	0:07.650	T0:07.322	
8	RT50	worlock2.5 山田 真 Ex-machina	0:09.166	0:14.839	R	0:09.166	R	R	
9	RT52	SimpleTracer_NEXT 平井 雅尊 D-The-Star	0:10.259	0:13.254	0:10.767	0:10.423	0:10.259	0:10.268	自律賞
10	RT07	linelight v2 beta 林 康平 京都コンピュータ学院 制御通信部 CINCS	0:10.912	0:22.494	0:14.331	0:10.912	T0:09.651		計測自動制御学会 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	RT09	NCC-NA 中村 アトム 新潟コンピュータ専門学校	0:14.026	R	0:14.144	R	0:14.026		日本ロボット学会 学生特別賞
12	RT48	RS116 遠藤隆記 極東技術結社	0:14.563	R	R	0:25.226	0:14.563	R	
13	RT21	Epsilon 高橋 尚亨 東京工芸大学からくり工房	0:16.411	0:19.325	R	R	0:16.411	R	
14	RT36	Strawberry parfait 内野 迅 埼玉県立狭山工業高等学校電子機械科	0:16.946	R	R	0:16.946	R		ベストジュニア賞
15	RT35	スクイード 高橋 優真 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	0:19.103	0:30.431	0:19.103	R	R	R	
16	RT20	LRX-01 渡辺 勇斗 東京工芸大学からくり工房	0:19.880	0:19.880	R	R	R	R	
17	RT47	ライトレーザーロボットキット (改) 黒川 旭 極東技術結社 鎌倉支部	0:20.365	F0:26.783	R	0:22.466	0:22.411	0:20.365	
18	RT06	Taruga06 黄 仁大	0:21.858	0:29.536	0:21.858	0:21.911	R		
19	RT10	Model3 田中 洋輔 新潟コンピュータ専門学校	0:22.153	R	0:22.153	R	R		
20	RT53	揚げたこ 荒川拓海	0:22.893	0:32.672	0:28.620	0:27.132	0:22.893	R	
21	RT19	Sailfish 塩野 海人 東京工芸大学からくり工房	0:24.721	R	0:25.866	0:24.721	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	RT18	Allegro 佐藤 雅弥 東京工芸大学からくり工房	0:25.512	0:30.666	0:26.681	0:26.278	0:25.894	0:25.512	特別賞
23	RT55	パン 中 良介 reRo	0:27.233	0:30.122	R	0:27.233	R	R	
24	RT51	美影2.9 中島 史敬	0:28.369	0:28.369	R	R	R	R	
25	RT05	ドラえもん 湯川 慎一	0:28.426	0:35.810	0:28.999	0:28.426	R		
26	RT43	トレ三郎 小川 靖夫	0:29.149	R	R	0:29.149	T0:25.093		
27	RT01	響 RT 山口 拓也 大阪電気通信大学 自由工房	0:30.729	0:36.665	0:30.729	R			
28	RT34	SayGo 鈴木 聖悟 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機 械科	0:31.358	0:34.530	0:31.358	R	T0:31.548		
29	RT25	御嶽 大澤 諒次 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機 械部	0:33.807	0:33.807	R	R	R		
30	RT23	しめじ ver.2 篠原 比呂 東京工芸大学からくり工房	0:34.029	R	0:34.029	R	R	R	
31	RT32	ナックルダスター 柳田 拓海 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機 械科	0:34.516	0:43.123	R	0:34.516	R		

順位	出走No	ロボット名/参加者名/所属	BEST	TR1	TR2	TR3	TR4	TR5	賞
32	RT22	夢羅 柴田 翔 東京工芸大学からくり工房	0:35.296	R	0:35.296	R	R	R	
33	RT17	D_lightningVer.1 稲垣 航成 東京工芸大学からくり工房	0:35.736	R	0:35.736	R	R		
34	RT31	ぐりこ 大井 彩奈 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機 械科	0:37.054	0:45.423	0:37.054	T0:35.779			
35	RT28	しなGO 八巻 光寿 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機 械科	0:37.067	0:42.052	0:37.067	R			
36	RT45	RedSpecial 猪野 貴之 からくり工房 A:Mac	0:37.159	R	R	R	0:37.159	T0:37.482	
37	RT15	スタートロボ 佐藤 日向 湘南工科大学 ロボット研究部	0:38.052	R	0:38.052	R	R		
38	RT30	sansan 原田 優月 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機 械科	0:38.232	0:47.286	0:38.232	T0:38.221			
39	RT39	PicoTracer Neo 後藤 健吾 Freedom k0Bo	0:38.390	0:38.390	R	R	R	R	
40	RT24	KZ-st2 畠山 和昭 埼玉県立新座総合技術高等学校	0:40.829	0:55.198	0:40.829				特別賞
41	RT03	ディープインパクト 佐久間 健太 中根 由希菜 セナ	0:41.151	0:41.151	0:41.815	0:42.279	T0:42.511		

順位	出走No	ロボット名/参加者名/所属	BEST	TR1	TR2	TR3	TR4	TR5	賞
42	RT27	みはや 野間 心颯 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機 械部	0:42.854	R	0:42.854	0:42.959			
43	RT33	カブトムシ 森 遥人 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機 械科	0:47.087	0:47.087	R	R	R		
44	RT08	CC_LTIV ~Beetle~ 中江 友則 京都コンピュータ学院 制御通信部 CINCS	0:59.451	0:59.451	0:59.724				
45	RT54	UnderBird_Extra_1.0 下鳥 晴己 zeRo / D-The-Star	1:01.513	1:01.513	F1:06.304	T1:10.872			ニューテクノロジー 賞
46	RT02	すずつき 新谷 健太郎 大阪電気通信大学 自由工房	1:19.270	1:19.270	R				
47	RT44	AGVP2 清水 祐亮 からくり工房 A:Mac	1:25.531	1:25.531	T1:19.348				
	RT04	マーモット 岩瀬 達彦 荒井 結菜 リスタート	R	R	R	F0:45.826	R		
	RT11	NCC-004 谷内田 茂成 新潟コンピュータ専門学校	R	R	R	R	R	R	
	RT12	NCC-KS 片山 昂 新潟コンピュータ専門学校	R	R	R	R	R	R	
	RT13	NCC-MT 皆川 翔希也 新潟コンピュータ専門学校	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
	RT14	Beetle 竹田 知弘 電気通信大学ロボメカ工房	R	F0:44.505	F0:44.500	F0:44.497			
	RT16	SITゼロ in 湘南_2024 椎名 礼 湘南工科大学 ロボット研究部	R	R	R	R	R		
	RT26	緑茶 田代 俊平 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機 械部	R	R	R	R	R	R	
	RT29	トミ CAR 富永 陸斗 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機 械科	R	R	R	R	R		
	RT37	RB01 伊藤 駿 大阪府立城東工科高校	R	F0:42.532	R	F0:54.455			
	RT38	きゃみ 神谷 秀輝 大阪府立城東工科高校	R	R	R	R	R		
	RT40	SOLID 綿谷 良太	R	R	R	R			
	RT41	Vision 須賀 裕文 D-The-Star	R	R					
	RT42	TR-2024CAM 西崎 伸吾 厚木ロボット研究会	R	R	R	R			
	RT46	Falopitapami Rodrigo Fuentes GRUBB	R	R	R	R	R	R	

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

# 参加ロボット テクニカルデータ



各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/micromouse2024/>

●ロボットの主な仕様の集計  
使用 CPU

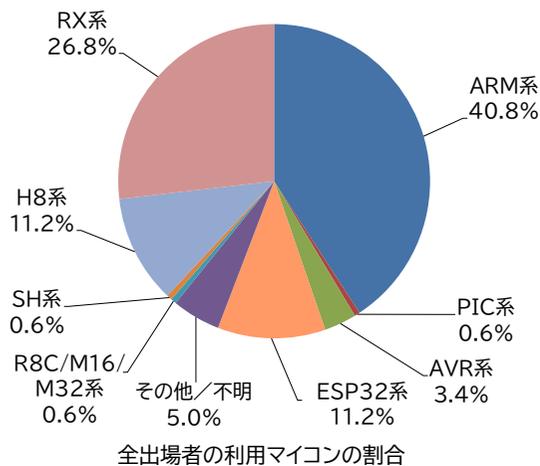
競技	CPU シリーズ	集計
マイクロマウス競技 ファイナル	ARM系	10
	RX系	5
	ESP32系	1
マイクロマウス競技 セミファイナル	ARM系	7
	RX系	9
	ESP32系	8
クラシックマウス競技	ARM系	31
	RX系	16
	H8系	20
	AVR系	1
	その他・未回答	2
	ロボットレース競技	ARM系
	RX系	18
	R8C/M16/M32系	1
	PIC系	1
	AVR系	5
	ESP32系	3
	その他・未回答	7

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	足立法ベース	15
	求心法ベースの足立法	1
マイクロマウス競技 セミファイナル	足立法	22
	Aスター	1
	求心法	1
クラシックマウス競技	足立法	69
	左手法	2
	左手法+求心法	1
	求心法	2
	Aスター	2
	ダイクストラ法	2
ロボットレース競技	コース記憶あり	32
	コース記憶なし	25
	未回答	4

利用者の多い市販マイコンボード

- AKI-RX
- AKI-H8
- Arudino Nano
- Arudino Uno
- ESP32
- M5Stack
- Nucleo
- Raspberry Pi Pico
- Raspberry Pi Zero



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

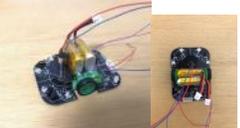
競技	赤外線センサ	可視光センサ	カメラ	ジャイロ	光学式エンコーダ	磁気式エンコーダ
マイクロマウス競技 ファイナル	16			15	7	7
マイクロマウス競技 セミファイナル	23		1	14	3	11
クラシックマウス競技	45	37		25	10	9
ロボットレース競技	48	5	3	18	7	14

重量			走行用モータ		搭載バッテリー		ロボット操舵方式	
競技	ロボット重量[g]	集計	種類	集計	バッテリー種類	集計	方式	集計
マイクロマウス競技	11~20g	11	DC モータ	16	LiPo	16	左右(2輪)速度差方式	7
ファイナル	21~30g	4					左右(4輪)速度差方式	9
	31~40g	1						
マイクロマウス競技	11~20g	8	DC モータ	15	LiPo	23	左右(2輪)速度差方式	22
セミファイナル	21~30g	6	ステッピングモータ	9	その他	2	左右(4輪)速度差方式	2
	60~80g	7			未回答	1		
	180~250g	4						
クラシックマウス競技	51~100g	10	DC モータ	27	LiPo	74	左右(2輪)速度差方式	69
	101~200g	16	ステッピングモータ	49	その他	2	左右(4輪)速度差方式	7
	201~300g	3	未回答	2	未回答	2	その他	1
	301~500g	4					未回答	2
	501~800g	44						
	801~1000g	1						
	未回答	1						
ロボットレース競技	41~50g	1	DC モータ	44	LiPo	47	左右(2輪)速度差方式	36
	101~200g	34	ステッピングモータ	13	LiFe	1	左右(4輪)速度差方式	18
	201~400g	15	未回答	4	NiNH	4	ステアリング(舵切り輪)型	1
	401~800g	8			その他	2	その他	4
	801~1200g	1			未回答	7	未回答	2
	未回答	2						

#### ロボット作りに取り組んでいる期間

競技	1年目	2年目	3年目	4年目	5~9年目	10~14年目	15~19年目	20~29年目	30~39年目	40年以上
マイクロマウス競技 ファイナル			2		6	6		2		
マイクロマウス競技 セミファイナル	7	2	3		2	4	3	2		
クラシックマウス競技	31		9	9	6	2		1	1	
ロボットレース競技	23	6	6	1	8	4		3	4	

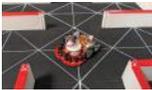
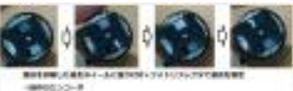
## マイクロマウス競技ファイナル

<p><b>MM01</b> Morpho 3 (モルフォ スリー) 参加者: 竹内 聖</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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: 3 ヶ月</li> <li>■ スバック 68 x 38 x 25 [mm] 14.0[g] 機構: 左右 (2 輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 動輪: 2 輪 / 直径 13mm 幅 3.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 3[m/s] / 加速度 14[m/s/s] / 旋回 1.2[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン RX 系 / Renesas R5F5631MCDFL / 96[MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 32 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 1 [セル or 本] / 3.7[V] / 70[mAh] / Indoor Airplane World</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / NFP-D0612 モータドライバ IC: DRV8835 吸引 DC モータ 1 [個] / CL-0614-10250-7</li> <li>■ 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] / ICM-20648 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / MA730 / 磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 C 言語 / ルネサス統合環境 (CS+, Hew, HIM) / CAD: Fusion360, KiCad</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボット P R 今年度の新作マウスです。ハード・ソフト共にこれまでの機体の経験を活かして製作しました。基板の色を黒で注文するつもりが間違えて緑で注文してしまい、想像していたマウスの色違いとなりました。前作との主な違いは、吸引ファンの大型化と 2 輪です。吸引力やターンの性能が向上しました。他にも、軽量化などの様々な工夫を盛り込んでいます。ソフト面では制御の改良などにも取り組んでいます。学生大会後、より正確な走りができるように機体の修理やターン調整などを行いました。まだ生まれたばかりの機体ですが、安定した走行を目指します。</li> </ul>
<p><b>MM02</b> 白鐵兎 (シロメウサギ) 参加者: 福田 真悟 所属: Mice Busters / K-MC 部</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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: 1.5 か月 【ソフト】 自身で作ったオリジナルプログラム / 期間: 16 か月</li> <li>■ スバック 48 x 34 x 20 [mm] 22[g] 機構: 左右 (4 輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 動輪: 4 輪 / 直径 13mm 幅 3mm 補助輪なし 最高速度: 直線 3.5~[m/s] / 加速度 12~[m/s/s] / 旋回 1.2~[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM 系 / STmicro STM32G491CEU6 / 170[MHz] / ROM 512 [kB] / RAM 112 [kB] / Data Flash 16 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 100[mAh] / 不明</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / NFP-D0612 モータドライバ IC: DRV8835DSSR</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 6 [個] / LTR-209 / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / LSM6DSRXTR // エンコーダ: 2 [個] / AS5047P-ATSM / 磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 C 言語 / GCC / STM32CubeIDE / CAD: Fusion+eagle, MATLAB/Simulink</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボット P R この前、電源のコネクタ外したらパットを剥がしてしまい壊しました。大会までにもう 1 回作り直す。</li> </ul>
<p><b>MM03</b> TITAN (タイタン) 参加者: 小峰 龍之介 所属: 東京理科大学 Mice</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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: 6 か月 【ソフト】 自身で作ったオリジナルプログラム / 期間: 1 か月</li> <li>■ スバック 56 x 41 x 25 [mm] 20[g] 機構: 左右 (2 輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 動輪: 2 輪 / 直径 13mm 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]</li> <li>■ 使用マイコン ARM 系 / STmicro STM32G491CEU / 170[MHz] / ROM 512 [kB] / RAM 112 [kB] / Data Flash [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 100[mAh] /</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / NFP-D0612 モータドライバ IC: drv8835 吸引用 DC モータ 1 [個] / NFP-D0612</li> <li>■ 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) /</li> <li>■ 開発環境 C 言語 / C++ / STM32CubeIDE / CAD: Fusion360</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボット P R TITAN は前作の欠点を改善するべく、開発した機体です。具体的には 4 輪から 2 輪への変更、重量物を回転軸周りに集め、慣性モーメントの低減、2 セル化などを行い、高い旋回性能を発揮することを期待しています。大会では完走と最短を決めることを目標としています。</li> </ul>
<p><b>MM04</b> B2 (ベータツー) 参加者: 山下 浩平</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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: 2 週間 【ソフト】 自身で作ったオリジナルプログラム / 期間: 1 年</li> <li>■ スバック 63 x 38 x 23 [mm] 19[g] 機構: 左右 (2 輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 動輪: 2 輪 / 直径 12.5mm 幅 4mm 補助輪なし 最高速度: 直線 0.5[m/s] / 加速度 2[m/s/s] / 旋回 0.5[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM 系 / STmicro STM32F413CH / 84[MHz] / ROM 1.5 [MB] / RAM 320 [kB] / Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 100[mAh] / 不明</li> <li>■ 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] / CL-0614-10250-7</li> <li>■ 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] / STMicro ISM330DHCX / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / AS5050A / 磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 C 言語 / C++ / Python / GCC / Eclipse / STM32CubeIDE / VS Code / CAD: Fusion360, KiCad</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボット P R 昨年度の全日本大会前に製作した機体ですが、昨年は吸引ファンを回した状態で完走することはできませんでした。今年度は振動ノイズ対策や姿勢制御方法の見直しなど、ハード・ソフトの両面で修正を行っています。</li> </ul>

マイクロマウス競技ファイナル

<p><b>MM05</b> 利角 (リカク) 参加者: 佐藤 翔 所属: アールティマウス部</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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: 2か月 [ソフト] 自身で作ったオリジナルプログラム / 期間: 5年</li> <li>■ スペック 57.5 x 37.5 x 24 [mm] 25[g] 機構: 左右 (4輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 動輪: 4輪 / 直径 12.6mm 幅 3.8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 2[m/s] / 加速度 6[m/s/s] / 旋回 0.6[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32G474CEU6 / 168[MHz] / ROM 512 [kB] / RAM 128 [kB] / Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 180[mAh] / 不明</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / NFP-D0612 モータドライバ IC: DRV8835 吸引用 DC モータ 1 [個] / CL-0614-10250-7</li> <li>■ 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] / LSM6DSRTR / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / AS5147P-HTSM</li> <li>■ 開発環境 C言語 / STM32CubeIDE / VS Code / CAD: Fusion360, KiCAD</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR これまで使っていた班渠が5年目でさすがに年季が入ってきたので、シーズン後半から新型の作成を始めました。相次ぐ設計ミスによりエントリー時に機体が完成していません。</li> </ul>
<p><b>MM06</b> とらねこ大将 (トラネコタイショウ) 参加者: 須田 晃弘 所属: 東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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プログラム / 期間: 2か月</li> <li>■ スペック 56 x 38 x 25 [mm] 20[g] 機構: 左右 (4輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 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]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32F411ceu6 / 100[MHz] / ROM 512 [kB] / RAM 128 [kB] / Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 100[mAh] / ノーブランド</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / コアレスモータ NFP-D0612 モータドライバ IC: MP6550</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 4 [個] / LTR-209+OS15FU3A11C / 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] / AS5047P-ATSM / 磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 C言語 / STM32CubeIDE / CAD: Fusion, Kicad</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR ハーフサイズのマウスを初めて作りました。いきなり2cellにしてしまい、扱いきれず少し後悔しています。完走が目標です。</li> </ul>
<p><b>MM07</b> AstraeaNova (アストレア・ノヴァ) 参加者: 平松 直人 所属: D_structions / Mice Busters</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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] 自身で作ったオリジナルプログラム / 期間: 半年</li> <li>■ スペック 60 x 38 x 21 [mm] 25[g] 機構: 左右 (4輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 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]</li> <li>■ 使用マイコン ESP32系 / Espressif ESP32-S3-PICO-1 / 240[MHz] / ROM 384 [kB] / RAM 512 [kB] / Data Flash 8 [MB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 70[mAh] / 不明</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / NFP-D0812 モータドライバ IC: MP6551 吸引 DC モータ 1 [個] / CL-0614-10250-7</li> <li>■ 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] / LSM6DSV16BX / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / AS5147P / 磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 C++ / 生成 AI / GCC / VS Code / Matlab / Simulink / CAD: 鍋 CAD, Fusion360, Eagle</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR 地区大会に出した機体のマイナーチェンジ機です。吸引ファンの大型化に加え、足回りの部品を見直しと制御アルゴリズムをアップデートしました。昨年度から公開しているベアリングの中に磁石を埋め込み、磁気式エンコーダに利用する手法を採用。他の出場機体に比べ重いものの、剛性が強く、エンコーダの値がきれいに取れるなど、制御と認識に必要なセンサーの取得をどうするかを考えた機体になっています。今回、ログ解析周りにも力を入れ、10秒で2MB近くのログデータを蓄積しているが、PCにログデータを送る時間が40秒ほどかかっていたのを10秒以内にすると、走行以外にも様々な工夫を入れています。 / 紹介サイト <a href="https://github.com/Naophis/Astraea">https://github.com/Naophis/Astraea</a></li> </ul>
<p><b>MM08</b> ロング22号機 (ロングニジュウニゴウキ) 参加者: 小峰 直樹</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 21号機+2か月くらい [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 21号機+2か月くらい [ソフト] 自身で作ったオリジナルプログラム / 期間: 21号機+3週間くらい</li> <li>■ スペック 45 x 37 x 17.5 [mm] 19[g] 機構: 左右 (4輪) 速度差方式 吸引機構 その他 サイクロン吸着機構による吸着 動輪: 2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 12.74[m/s/s] / 旋回 1.1[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン RX系 / Renesas RX651 / 120[MHz] / ROM 2 [MB] / RAM 640 [kB] / Data Flash 32 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 1 [セル or 本] / 3.7[V] / 70[mAh] / Amazon で購入したドローン用</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / アールティ NFP-D0612 モータドライバ IC: DRV8835 (走行用) + DRV8838 (吸着ファン用) 吸着ファン用 DC モータ 1 [個] / DIDEL MK06-4.5</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 4 [個] / LTE-4206 (赤外 LED) + LTR4206E (フォトトランジスタ) / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / LSM6DS3 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / AS5047P / 磁気式 / その他: 1 [個] / BU52051NVX (ホール IC) / スイッチ用</li> <li>■ 開発環境 C言語 / ルネサスコンパイラ / ルネサス統合環境 (CS+, Hew, HIM) / CAD: Fusion360</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR 基本的には前作ロング21号機からのマイナーチェンジとなります。予備機として21号機の基板で新型機を作ろうとしたらはんだ付けに失敗したので、改めて改良版を作成しました。主な改良点はセンサLEDとフォトトランジスタの視線の交点距離を延ばしたり(より遠距離までセンシングできるようになった)、組み立て時に干渉して削らないといけない部分の修正、エンコーダ基板とのはんだ付け部分を基板端部までパッドを出して直接はんだ付けできる等、安定性と組み立て性を向上させました。ソフトウェアとしては最近開発時間が取れずバグが頻発している為、内部にプログラムを2つ書き込んで選択できる機能を実装しました。 / 紹介サイト <a href="https://longmouse.web.fc2.com/mymouse/long22/index.html">https://longmouse.web.fc2.com/mymouse/long22/index.html</a></li> </ul>

マイクロマウス競技ファイナル

<p><b>MM09</b> Sylphy Lack (シルフィ ラック) 参加者：古川 大貴 所属：D-The-Star</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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：2週間 [ソフト] 自身で作ったオリジナルプログラム / 期間：1ヶ月</li> <li>■ スペック 55 x 39 x 22 [mm] 19[g] 機構：左右 (4輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 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]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32F413CHU6 / 48[MHz] / ROM 1.5 [MB] / RAM 320 [kB] / Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 1 [セル or 本] / 3.7[V] / 150[mAh] / 不明</li> <li>■ モータ 走行用：DC モータ 2 [個] / NFP-D0812 モータドライバ IC： MP6551 吸引 DC モータ 1 [個] / CL-0614-10250-7</li> <li>■ センサ 赤外線センサ：4 [個] / OP265FAD+SFH229FA / 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] / NJL5820R / 光学式 /</li> <li>■ 開発環境 C++ / Python / 生成 AI / GCC / VS Code / CAD: Fusion360, KiCAD</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボット PR 一昨年で懲りずに昇圧に挑戦しました。エントリー時点でまだ基板に何も載っていませんがきっと走ってるはず……</li> </ul>
<p><b>MM10</b> しゅべるま〜じゅにあ ぶいっつー (シュベルマジュニアブイツー) 参加者：今井 康博 所属：D-The-Star / Mice0B</p>  	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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プログラム / 期間：3か月</li> <li>■ スペック 50 x 50 x 30 [mm] 15[g] 機構：左右 (4輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 動輪：4輪 / 直径 12mm 幅 4mm 補助輪なし 最高速度：直線 4[m/s] / 加速度 12[m/s/s] / 旋回 1.4[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン RX系 / Renesas RX631 / 100[MHz] / ROM 512 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 32 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 1 [セル or 本] / 3.7[V] / 100[mAh] / ノーブランド</li> <li>■ モータ 走行用：DC モータ 2 [個] / MK-06 モータドライバ IC： TC78H653FTG, EL</li> <li>■ センサ 赤外線センサ：4 [個] / SMB294008G / 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] / GP2S60B (フォトリフレクタ) / 光学式 /</li> <li>■ 開発環境 C言語 / ルネサスコンパイラ / CAD: Fusion360, Kicad</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法ベースの自作</li> <li>■ ロボット PR 低コスト、軽量化、低消費電力を狙った紙式の自作光学式エンコーダーを使っている。</li> </ul>
<p><b>MM11</b> type7 (タイプセブン) 参加者：浜砂 智</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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プログラム / 期間：1ヶ月</li> <li>■ スペック 66 x 38 x 21 [mm] 17[g] 機構：左右 (2輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 ファンは CNC で切削しています 動輪：2輪 / 直径 14mm 幅 4mm 補助輪なし 最高速度：直線 5.0[m/s] / 加速度 30[m/s/s] / 旋回 2.0[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系 / STmicro stm32f411ceu6 / 50[MHz] / ROM 512 [kB] / RAM 128 [kB] / Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 100[mAh] / 不明 (AMAZON で購入)</li> <li>■ モータ 走行用：DC モータ 2 [個] / 不明 モータドライバ IC： Ti DRV8835 × 2 個 吸引ファン用 DC モータ 1 [個] / CL-0614-10250-7</li> <li>■ センサ 赤外線センサ：4 [個] / OSI5FU3A11C+LTR-4206E / 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] / 日清紡, NJL5820 / 光学式 /</li> <li>■ 開発環境 C言語 / C++ / Python / その他言語 / 生成 AI / GCC / STM32CubeIDE / CAD: 機械 CAD: Fusion360, 基板 CAD: KiCad</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボット PR proto-type7 (試作機) で試行錯誤を繰り返したエンコーダや新たに取り入れたフォト回路、電源回路をまとめた機体です。試作機からモータの変更や機械部品の軽量化をおこない出力が出せるよう狙っています。</li> </ul>
<p><b>MM12</b> Spangle v5.4 (スパンコール バージョン ゴーテンヨン) 参加者：徳永 弦久 所属：KadoMakers/技術チャレンジ部</p>  	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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プログラム / 期間：1年</li> <li>■ スペック 55 x 38 x 22 [mm] 21[g] 機構：左右 (4輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 動輪：4輪 / 直径 13.3mm 幅 3.5mm 補助輪なし 最高速度：直線 6.5[m/s] / 加速度 40[m/s/s] / 旋回 2.0[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン RX系 / Renesas R5F5631MCDL-V0 / 96[MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 32 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 70[mAh] / Hyperion</li> <li>■ モータ 走行用：DC モータ 2 [個] / NFP-D0812-1-3.7 モータドライバ IC： DRV8836 吸引 FAN 用 DC モータ 1 [個] / CL-0614-10250-7</li> <li>■ センサ 赤外線センサ：4 [個] / OSI5FU3A11C + LTR-4206E / 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] / NJL5820R / 光学式 /</li> <li>■ 開発環境 C言語 / 生成 AI / ルネサスコンパイラ / ルネサス統合環境 (C++, Hew, HIM) / CAD: 機械 CAD: jww, Fusion360, 基板 CAD: KiCad</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボット PR 今年の大会シーズンで流行している構成の日清紡社 NJL5820R とメタルマスク製のエンコーダーディスクを組み合わせた自作エンコーダー。実は、この構成の元祖は私のこのロボットです。 試行錯誤の末に完成したこの構成を Web で公開したところ、今シーズン多くのマウスやトレーサーに採用されるようになりました。全日本大会のファイナリストの中にも、この構成を採用したマウスが複数います。 全日本大会の成績はさておき、技術トレンドを作ったこのロボットは今シーズンの覇者と言っても過言ではないでしょう。 / 紹介サイト <a href="http://www.pidream.net/2023/12/231227.html">http://www.pidream.net/2023/12/231227.html</a></li> </ul>

## マイクロマウス競技ファイナル

<p><b>MM13</b> こじまうす 20 (コジマウストゥウエンティ) 参加者: 小島 宏一</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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プログラム / 期間: 1年</li> <li>■ スペック 68 x 37 x 25 [mm] 14[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 動輪: 2輪 / 直径 12.5mm 幅 3mm 補助輪なし 最高速度: 直線 5[m/s] / 加速度 30[m/s/s] / 旋回 1.6[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32G473CEU6 / 160[MHz] / ROM 512 [kB] / RAM 128 [kB] / Data Flash 1 [MB]</li> <li>■ 電池 ? / 1 [セル or 本] / 3.7[V] / 150[mAh] / fullymax</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / NFP-D0612 モータドライバ IC: MP6551 (Monolithic Power Systems) ファン DC モータ 1 [個] / NFP-D0612</li> <li>■ 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 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / 自作 / 光学式 /</li> <li>■ 開発環境 C++ / Python / GCC / STM32CubeIDE / CAD: LibreCAD, KiCAD</li> <li>■ 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</li> <li>■ ロボット P R 小さい慣性モーメントを実現する部品レイアウト、リポバッテリー1セルからパワーを引き出す昇圧回路、高トルクを実現するギヤ、といった挑戦的な技術を詰め込んだ 20周年マウス (予定) です。エントリー時点で機体が完成していないので性能は未知数です。 / 紹介サイト <a href="https://kojimousenote.blogspot.com/">https://kojimousenote.blogspot.com/</a></li> </ul>
<p><b>MM14</b> BlueSkyDelta (ブルースカイデルタ) 参加者: 木村 威 所属: D_structions / 早稲田大学 WMMC</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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: 2ヶ月 [ソフト] 自身で作ったオリジナルプログラム / 期間: 7ヶ月</li> <li>■ スペック 70 x 40 x 30 [mm] 33[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 動輪: 2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]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32U585CIU6 / 160[MHz] / ROM 2 [MB] / RAM 786 [kB] / Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 150[mAh] / DUALSKY</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / 0816 モータドライバ IC: MP6551 吸引用 DC モータ 1 [個] / 0816</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 4 [個] / OSI5FU3A11C+LTR-209 / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / ISM330DHCX / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / GP2S60 / 光学式 /</li> <li>■ 開発環境 C 言語 / C++ / 生成 AI / GCC / VS Code / CAD: KiCad, Autodesk Inventor</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボット P R 2024 地区大会シーズンの BlueSky を魔改造することで出力を上げた機体です。 / 紹介サイト <a href="https://purinrobodiary.blogspot.com">https://purinrobodiary.blogspot.com</a></li> </ul>
<p><b>MM15</b> Fantom5th (ファントムフィフス) 参加者: 松井 祐樹 所属: D-The-Star</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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: 3か月 [ソフト] 自身で作ったオリジナルプログラム / 期間: 6か月</li> <li>■ スペック 55 x 39 x 20 [mm] 17.5[g] 機構: 左右 (4輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 動輪: 4輪 / 直径 12.7mm 幅 3.8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 7[m/s] / 加速度 25[m/s/s] / 旋回 1.8[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32F411CEU6 / 40[MHz] / ROM 512 [kB] / RAM 128 [kB] / Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 50[mAh] / Banggood</li> <li>■ 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</li> <li>■ 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] / NJL5820R-TE4 / 光学式 /</li> <li>■ 開発環境 C 言語 / C++ / Python / GCC / Eclipse / VS Code / CAD: Fusion360, KiCad</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボット P R 最近流行りだした光学式のエンコーダを使ってみました。 / 紹介サイト <a href="https://matsui-mouse.blogspot.com/">https://matsui-mouse.blogspot.com/</a></li> </ul>
<p><b>MM16</b> kuwaganon (クワガノン) 参加者: 高橋 良太</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 4か月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 4か月 [ソフト] 自身で作ったオリジナルプログラム / 期間: 4か月</li> <li>■ スペック 60 x 38 x 20 [mm] 18.5[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 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]</li> <li>■ 使用マイコン RX系 / Renesas RX71M / 96[MHz] / ROM 2 [MB] / RAM 552 [kB] / Data Flash 64 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 3.7[V] / 70[mAh] / hyperion</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / CL-0614-10250-7 モータドライバ IC: MP6550 吸引ファンを利用した吸着 DC モータ 1 [個] / CL-0614-10250-7</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 4 [個] / AM2520P3C03-P22, VSMB294008G / 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 /</li> <li>■ 開発環境 C++ / GCC / VS Code / CAD: fusion360, kicad</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法ベースオリジナル</li> <li>■ ロボット P R 平凡な吸引マウスです。</li> </ul>

マイクロマウス競技セミファイナル

<p><b>MS01</b> SOLID (ソリッド) 参加者：綿谷 良太</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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] ユニバーサル (自分で設計)/期間:2か月 [ソフト] 自身で作ったオリジナルプログラム/期間:6か月~</li> <li>■ スペック 100 x 56 x 82 [mm] 200[g] 機構:左右(2輪)速度差方式 吸引機構 無し 動輪:2輪/直径25.6mm 幅8mm 補助輪なし 最高速度:直線 0.3[m/s]/加速度 2[m/s/s]/旋回 0.3[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系/Broadcom BCM2835/1000[MHz]/ROM 0 [kB]/RAM 512 [MB]/Data Flash 32 [GB]/RaspberryPi Zero ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 1 [セルor本]/5[V]/1380[mAh]/ハート電機サービス㈱</li> <li>■ モータ 走行用:DCモータ 2 [個]/ PORTESCAP Φ17mm モータドライバIC: 秋月 AE-DRV8835-S</li> <li>■ センサ カメラセンサ:1 [個]/ Raspberry Pi カメラモジュール V1.3 互換品 / 走行用センサ エンコーダ:2 [個]/ モーター内蔵 /磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 C言語/GCC / CAD:なし</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR ラズベリーパイと専用カメラの組み合わせを採用しています 一般的なマイクロマウスに使われているセンサ、CPUよりも 手に入れやすく価格も安価なため、採用しました</li> </ul>
<p><b>MS02</b> Transformer (トランスフォーマー) 参加者：渡部 要 所属：埼玉県立新座総合技術高等学校</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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] 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</li> <li>■ スペック 80 x 70 x 70 [mm] 241.8[g] 機構:左右(2輪)速度差方式 吸引機構 無し 動輪:2輪/直径26.2mm 幅5mm 補助輪なし 最高速度:直線 900[m/s]/加速度 900[m/s/s]/旋回 900[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン RX系/Renesas RX220 R5F52206BDFM/20[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 8 [kB]/その他 ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セルor本]/11.1[V]/360[mAh]/Tahmazo</li> <li>■ モータ 走行用:ステッピングモータ 2 [個]/ Oriental motor PKP214D06A モータドライバIC: TB6608FNG</li> <li>■ センサ 赤外線センサ:3 [個]/ LTR-4206 /距離センサ (反射光量をAD変換) /</li> <li>■ 開発環境 C言語/ルネサスコンパイラ/ルネサス統合環境 (CS+, Hew, HIM) / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR 少し大きめのステッピングモータを使用しているため、力のある走りができます。 紹介サイト <a href="https://www.instagram.com/reel/C9tT5VpiR2X/?igsh=b2duaWloazM4b2Vh">https://www.instagram.com/reel/C9tT5VpiR2X/?igsh=b2duaWloazM4b2Vh</a></li> </ul>
<p><b>MS03</b> LCB (エルシービー) 参加者：田村 恭生 所属：埼玉県立新座総合技術高等学校</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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] 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</li> <li>■ スペック 95 x 78 x 98 [mm] 189.5[g] 機構:左右(2輪)速度差方式 吸引機構 無し 動輪:2輪/直径27mm 幅4mm 補助輪なし 最高速度:直線 900[m/s]/加速度 1.0[m/s/s]/旋回 300[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン RX系/Renesas RX220 R5F52206BDFM/20[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 8 [kB]/その他 ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セルor本]/11.1[V]/360[mAh]/Tahmazo</li> <li>■ 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: TB6608FNG</li> <li>■ センサ 赤外線センサ:3 [個]/ LTR-4206 /距離センサ (反射光量をAD変換) /</li> <li>■ 開発環境 C言語/ルネサスコンパイラ/ルネサス統合環境 (CS+, Hew, HIM) / CAD: Autodesk Fusion360</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR 車体を出来るかぎり軽く作ったので身軽に走ることが出来ます。</li> </ul>
<p><b>MS04</b> 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</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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] 本やWebのサンプルプログラムを改良/期間:2か月</li> <li>■ スペック 65 x 60 x 85 [mm] 240[g] 機構:左右(2輪)速度差方式 吸引機構 無し 動輪:2輪/直径40mm 幅5mm 補助輪なし 最高速度:直線 1[m/s]/加速度 1.5[m/s/s]/旋回 1[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン RX系/Renesas RX111/32[MHz]/ROM 32 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 2 [kB]/その他 ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セルor本]/7.4[V]/300[mAh]/Hyperion</li> <li>■ 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: DRV8834 TI</li> <li>■ 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) /</li> <li>■ 開発環境 C言語/ルネサスコンパイラ / CAD: Autodesk Fusion / Kicad</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR ステッピングモータを使った対向2輪の構成のマウスです。32×32区画のコースにも対応しているはずですが、時間内にゴールまでたどり着けるかはコース次第です。</li> </ul>

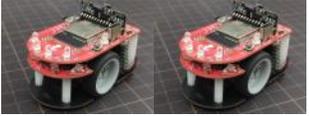
マイクロマウス競技セミファイナル

<p><b>MS05</b>                  なんかに小さくてわからないやつ (チイワカ)                  参加者: 中西健心                  所属: 大阪電気通信大学 自由工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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: 2週間</li> <li>■ スペック 60 x 39 x 39 [mm] 60[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪/直径 24mm 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]</li> <li>■ 使用マイコン ESP32系 / Espressif ESP32-S3-WROOM-1/240[MHz]/ROM 16 [kB]/RAM 8 [kB]/Data Flash [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 1 [セル or 本]/3.7[V]/260[mAh]/JJR/C</li> <li>■ モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / ミネベアミツミ PM15S-020-JER6 モータドライバ IC: Texas Instruments DRV8834</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 4 [個] / コーデンシ TK EL341M / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /</li> <li>■ 開発環境 Arudino IDE / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボット P R 初めての Pi:co、初めてのハーフ。</li> </ul>
<p><b>MS06</b>                  Pico 次郎 (ピコジロウ)                  参加者: 坂上 公哉                  所属: 大阪電気通信大学 自由工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 市販のキットを利用 / 期間: [電気系] 市販のキットを利用 / 期間: [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: 1週間</li> <li>■ スペック Pi:coV2 / 60 x 39 x 39 [mm] 60[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪/直径 24.7mm 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]</li> <li>■ 使用マイコン ESP32系 / Espressif ESP32-S3-WROOM-1-N16R8/240[MHz]/ROM 384 [kB]/RAM 512 [kB]/Data Flash 16 [MB]</li> <li>■ 電池 ? / 1 [セル or 本]/3.7[V]/260[mAh]/</li> <li>■ 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:</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 4 [個] / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /</li> <li>■ 開発環境 C 言語 / C++ / Arudino IDE / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボット P R 関西地区大会の賞品でもらった pico です。当日上手く走ってほしいです。</li> </ul>
<p><b>MS07</b>                  響 MM (ヒビキマイクロマウス)                  参加者: 山口 拓也                  所属: 大阪電気通信大学 自由工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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: 1 カ月</li> <li>■ スペック 60 x 39 x 39 [mm] 60[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪/直径 24mm 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]</li> <li>■ 使用マイコン ESP32系 / Espressif ESP32-S3-WROOM-1/240[MHz]/ROM 16 [kB]/RAM 8 [kB]/Data Flash [kB]/ESP32 ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 1 [セル or 本]/3.7[V]/260[mAh]/JJR/C</li> <li>■ モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / ミネベアミツミ PM15S-020-JER6 モータドライバ IC: Texas Instruments DRV8834</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 4 [個] / コーデンシ TK EL341M / 距離センサ (PSD など反射光位置を AD 変換) /</li> <li>■ 開発環境 C 言語 / Arudino IDE / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボット P R オート走行をさせるときに完走率を上げるため壁当てができるようにプログラムを変更しました。 Pi:CoV2 は走行時にエラーが発生すると LED を順番に点灯させ知らせてくれる機能があるのですがモーターが止まらず壁に当たり続ける事があったのでエラーが起こったときはモータードライバを OFF にしてモーターを止めるようにしてみました。また、バッテリーの充電が完了すると LED が緑色に点灯するのですが赤色にしかならなかったのでバッテリーマネージャー関係のプログラムも電圧計を確認しながら変更しました。</li> </ul>
<p><b>MS08</b>                  CyberRat 1.2 R3 (サイバerrat)                  参加者: 長崎 悠歩                  所属: 早稲田大学 WMMC</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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プログラム / 期間: 1ヶ月 + クラシックの 2年</li> <li>■ スペック 64 x 36 x 20 [mm] 16.2[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪/直径 12.5mm 幅 4mm 補助輪なし 最高速度: 直線 2[m/s]/加速度 4[m/s/s] / 旋回 0.5[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32F405RGT6/168[MHz]/ROM 1 [MB]/RAM 192 [kB]/Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 1 [セル or 本]/3.7[V]/100[mAh]/Indoor Airplane World</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / 0610 モータドライバ IC: DRV8835</li> <li>■ 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] / ICM-20689 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / 7S-400-2MC-50-00E / 光学式 /</li> <li>■ 開発環境 C 言語 / 生成 AI / STM32CubeIDE / CAD: SolidWorks, Eagle</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボット P R 初めて製作したハーフサイズのマイクロマウスです。研究等で忙しい中でも学生のうちに完走させたかったので、既製品のエンコーダを使い、既に走っているクラシックマウスの回路とソフトを極力流用しています。また、エンコーダをホイールマウントとしても使う設計やミスミの既製品のスパーギヤの採用により、製作の省力化と機体の安定性向上を図りました。学生大会では電流不足とセンサの安定性に苦労したので、若干の改良を加えました。東日本大会からバッテリーを変更し、多少のイナーシャ低減を図りました。</li> </ul>

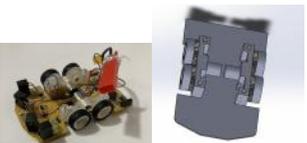
## マイクロマウス競技セミファイナル

<p><b>MS09</b> Axi (アクシー) 参加者: 須賀 裕文 所属: D-The-Star</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 2week [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 2week [ソフト] 自身で作ったオリジナルプログラム / 期間: 1month</li> <li>■ スペック 59.2 x 34.6 x 20.5 [mm] 14.45[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 動輪: 2輪 / 直径 13.5mm 幅 2mm 補助輪なし 最高速度: 直線 2.4[m/s] / 加速度 8[m/s/s] / 旋回 0.55[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン RX系/Renesas RX631/48[MHz] / ROM 512 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 32 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 1 [セル or 本] / 3.7[V] / 70[mAh] / 不明</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / MK06 モータドライバ IC: DRV8836 吸引 FAN DC モータ 1 [個] / MK06</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 4 [個] / LTR4206 / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / ISM330DHCX / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / MA730 / 磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 C 言語 / C++ / Python / ルネサスコンパイラ / e2 Studio / VS Code / CAD: Fusion360 Kicad6</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボット P R ① 駆動用モータとタイヤにベベルギヤ (かさ歯車) を採用したあまり見ない構成。これによりモータを タイヤの軸と平行に配置した場合と比べ車体幅を少し狭めることができている。 ② 駆動モータが車体後方に伸びる配置となったことで車両の重量は車体後方に集まっている。一方、吸引 FAN が車体前方にあるため吸引による荷重は車体前方にかかる。この構成がどのような挙動になるか 楽しみ。 ③ 車体左右に LED を 10 個搭載しており、LEDdriver から各 LED を個別に制御することで、ターンやハザードなど視覚的に楽しい表現を織り込んでいる。</li> </ul>
<p><b>MS10</b> みねこ (ミネコ) 参加者: 小島 みひろ</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 4 か月 [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: 6 か月</li> <li>■ スペック 65 x 38 x 40 [mm] 67[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪 / 直径 16.7mm 幅 3.3mm 補助輪なし 最高速度: 直線 1[m/s] / 加速度 3[m/s/s] / 旋回 0.4[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系/STmicro STM32F411CEU/100[MHz] / ROM 512 [kB] / RAM 128 [kB] / Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 150[mAh] / ジーフォース</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / FAULHABER, 1717T006SR モータドライバ IC: Texas Instruments, DRV8835</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 4 [個] / OSRAM, SFH4550 / 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-20602 / エンコーダ: 2 [個] / FAULHABER, IEH2-4096 / 磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 C 言語 / C++ / STM32CubeIDE / CAD: Fusion360, KiCad</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボット P R マイクロマウス 2023 に参加した機体です。基板、部品を自作したマウスです。短期間で動くものを作るように、既製のエンコーダ付きモーターや実績のあるセンサー、ドライバー、CPU を使いました。 東日本地区大会からの変化点は、ソフトの改良です。</li> </ul>
<p><b>MS11</b> レンタルハムスター (レンタルハムスター) 参加者: 野中 海生 所属: reRo</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 市販のキットを利用 / 期間: [電気系] 市販のキットを利用 / 期間: [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: 3 か月</li> <li>■ スペック 53.3 x 40.1 x 12.7 [mm] 20.5[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪 / 直径 12.2mm 幅 3.8mm 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 3.1415[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン RX系/Renesas R5F5631PDDFL / 100[MHz] / ROM 2 [MB] / RAM 512 [kB] / Data Flash 256 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 1 [セル or 本] / 3.7[V] / 100[mAh] / HYPERION</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / MK06-4.5 モータドライバ IC:</li> <li>■ 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 /</li> <li>■ 開発環境 C 言語 / ルネサスコンパイラ / VS Code / CAD: Inventor 2023</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボット P R バッテリーと端子の交換以外はサンプルプログラムを改造した程度です。</li> </ul>
<p><b>MS12</b> Hammer_v2.0 (ハンマーバージョンニーテンゼロ) 参加者: 市東 勇士朗 所属: reRo</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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プログラム / 期間: 1ヶ月</li> <li>■ スペック 60 x 44 x 14 [mm] 25[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪 / 直径 14mm 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]</li> <li>■ 使用マイコン ESP32系/Espressif ESP32-S3-MINI-1-N8/240[MHz] / ROM 8 [MB] / RAM 512 [kB] / Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セル or 本] / 3.7[V] / 110[mAh] / 不明</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / CL-0614-10250-7 モータドライバ IC: DRV8835</li> <li>■ 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] / MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / MA730 / 磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 C 言語 / C++ / VS Code / CAD: Inventor, kicad</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボット P R</li> </ul>

マイクロマウス競技セミファイナル

<p><b>MS13</b> ハム (ハム) 参加者: 湯山 太智 所属: K-MC 部</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 市販のキットを利用 / 期間: なし [電気系] 市販のキットを利用 / 期間: なし [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: なし</li> <li>■ スペック 53 x 39 x 16 [mm] 23[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 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 0.5[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン RX系/Renesas RX631/96[MHz] / ROM 25 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 32 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 1 [セル or 本] / 3.7[V] / 150[mAh] / SureHobby</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / MK06-4.5 モータドライバ IC: DRV8838</li> <li>■ 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] / //</li> <li>■ 開発環境 ルネサスコンパイラ / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボット P R HM-starterkit を使用しています。</li> </ul>
<p><b>MS14</b> PiCo 丸 (ピコマル) 参加者: 大角 優 所属: 長野県工科短期大学校</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 市販のキットを利用 / 期間: [電気系] 市販のキットを利用 / 期間: [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間:</li> <li>■ スペック Pi:Co V2 / 60 x 39 x 39 [mm] 60[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪 / 直径 24mm 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]</li> <li>■ 使用マイコン ESP32系/Espressif JJR/C / 240[MHz] / ROM 16 [MB] / RAM 8 [MB] / Data Flash [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 1 [セル or 本] / 3.7[V] / 260[mAh] / JJR/C</li> <li>■ モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / ミネバアミツミ PM15S-020-JER6 モータドライバ IC: Texas Instruments DRV8834</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 4 [個] / コーデンシ TK EL341M, OSRAM SFH309FA-4 / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /</li> <li>■ 開発環境 Arduino IDE / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボット P R 市販のマイクロマウスを使用しています。</li> </ul>
<p><b>MS15</b> チッチャイヨピーコチャン (チッチャイヨピーコチャン) 参加者: 川上 早苗 所属: 株式会社アールティ</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 市販のキットを利用 / 期間: キット購入 [電気系] 市販のキットを利用 / 期間: キット購入 [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: キット購入</li> <li>■ スペック Pi:Co V2 / 60 x 39 x 39 [mm] 60[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪 / 直径 24mm 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]</li> <li>■ 使用マイコン ESP32系/Espressif ESP32-S3-WROOM-1 / 240[MHz] / ROM 16 [MB] / RAM 8 [MB] / Data Flash 0 [kB] / ESP32 ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 1 [セル or 本] / 3.7[V] / 260[mAh] / JJR/C</li> <li>■ モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / ミネバアミツミ PM15S-020-JER6 モータドライバ IC: Texas Instruments DRV8834</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 4 [個] / コーデンシ TK EL341M, OSRAM SFH309FA-4 / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /</li> <li>■ 開発環境 Arduino IDE / CAD: Fusion 360</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボット P R 株式会社アールティの Pi:Co V2 です。 サンプルプログラムを使い、初心者でも少しずつ学びながら動かせるようになる、制御の学習に最適な機体です。 / 紹介サイト <a href="https://rt-net.jp/mobility/">https://rt-net.jp/mobility/</a></li> </ul>
<p><b>MS16</b> Pi:Co V2 くらい (ピーコブイツークライ) 参加者: 川上 靖次 所属: アールティマウス部</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 市販のキットを改造 / 期間: 三ヶ月 [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: 1 か月</li> <li>■ スペック Pi:Co V2 / 60 x 39 x 39 [mm] 60[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪 / 直径 24mm 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]</li> <li>■ 使用マイコン ESP32系/Espressif ESP32-S3-WROOM-1 / 240[MHz] / ROM 16 [MB] / RAM 8 [MB] / Data Flash 0 [kB] / ESP32 ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 1 [セル or 本] / 3.7[V] / 260[mAh] / JJR/C</li> <li>■ モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / ミネバアミツミ PM15S-020-JER6 モータドライバ IC: Texas Instruments DRV8834</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 4 [個] / コーデンシ TK EL341M, OSRAM SFH309FA-4 / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /</li> <li>■ 開発環境 Arduino IDE / CAD: Fusion 360</li> <li>■ 探索アルゴリズム 求心法</li> <li>■ ロボット P R 今年アールティ発売された「Pi:Co V2」になる予定だった機体で参戦。</li> </ul>

## マイクロマウス競技セミファイナル

<p><b>MS17</b> HF mouse (エイチエフマウス) 参加者: 青木 政武 所属: アールティマウス部</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル/期間: ニヶ月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) /期間: ニヶ月 [ソフト] 自身で作ったオリジナルプログラム/期間: ニヶ月</li> <li>■ スペック 53 x 40 x 21 [mm] 29[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪/直径 13.5mm 幅 3.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 1[m/s]/加速度 5[m/s/s]/旋回 0.26[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系/STmicro STM32G431/150[MHz]/ROM 128 [kB]/RAM 32 [kB]/Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セルor本]/8.4[V]/100[mAh]/ノーブランド</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / FaulHaber0816 モータドライバ IC: アナログデバイセス max22201</li> <li>■ センサ 赤外線センサ:4 [個] / OS5RKA3131A L-31ROPTIC / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / TDK ICM-42688P / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / PA2-50 / 光学式 /</li> <li>■ 開発環境 C++/STM32CubeIDE / CAD: FUSION KICAD</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR HM-Starter-Kit の後継機として暫定作成したものです。サイズは HM-Starter-Kit と同じです。場所の問題でブザーがないのでリリース時はモータを変更してブザーをつけるかも。壁センサに赤色の LED を使用しています。LED マウントに特徴があり、すべてを覆ってしまうと受光センサのバイアスがつかからないため半分程度先端が出るようにして受光センサにバイアスをかけています。モータの電流を計測できるモータドライバ MAX22201(アナデバ)を使用し、AD 変換後に電流を見ながらモータのデューティを決めてモータの制御をしています。</li> </ul>
<p><b>MS18</b> Zirconoria (ジルコノリア) 参加者: 中川 範晃 所属: アールティマウス部</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 本や Web の図面を参考/期間: 2 カ月 [電気系] 本や Web のデータでプリント基板/期間: 4 カ月 [ソフト] 自身で作ったオリジナルプログラム/期間: 12 カ月</li> <li>■ スペック Zirconoria / 70 x 39 x 13 [mm] 15.7[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪/直径 13mm 幅 3.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 2[m/s]/加速度 8[m/s/s]/旋回 0.75[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系/STmicro STM32F411CEU6/96[MHz]/ROM 512 [kB]/RAM 128 [kB]/Data Flash 512 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 1 [セルor本]/3.7[V]/100[mAh]/不明</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / Didel 製 MK06-4.5 モータドライバ IC: TI 製 DRV8836</li> <li>■ センサ 赤外線センサ:4 [個] / Lite-On 製 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 製 ICM-42688-P / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / MPS 製 MA730 / 磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 C 言語/その他コンパイラ/STM32CubeIDE / CAD: Inventor, KiCad</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR マイクロマウス競技連勝チャンピオンの松井さんが製作したオープンソースのマイクロマウス「Zirconia」を、さまざま協力者と共にもう少し初級者向けになるような改訂版「Zirconia v.2.0」を作りました。初級者から中級者へのステップアップとして使える機体になっていると思います。Zirconoria は、同じく kohiro さんが Zirconia 用に公開してくれているデバイスドライバ API を利用して、クラシックマウス鉄鼠から移植した迷路走行プログラムで走らせています。</li> </ul>
<p><b>MS19</b> マッキーマウス v2.0 (マッキーマウスブイニテンゼロ) 参加者: 楨原 豊 所属: アールティマウス部/Blue Cheese</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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プログラム/期間: 1 か月</li> <li>■ スペック 60 x 40 x 14 [mm] 17.1[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪/直径 12mm 幅 40mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度 [m/s/s]/旋回 [m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系/STmicro STM32H573RIV6/250[MHz]/ROM 2 [MB]/RAM 640 [kB]/Data Flash [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 1 [セルor本]/3.7[V]/100[mAh]/</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / NFP-D0612 モータドライバ IC: DRV8836DSSR</li> <li>■ センサ 赤外線センサ:4 [個] / OP505A/OS15FU3A11C / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / LED の駆動に定電流ドライバ BCR421UW6-7 を使用 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] / MA730 / 磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 C 言語/C++/STM32CubeIDE / CAD: Fusion360 KiCad</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR 去年までアールティの研修で製作していたマウスで得た知見をもとに 0 から作り直した新作のマッキーマウスです。非吸引の 2 輪マウスでどこまでスピードが出せるのかに挑戦中です。 / 紹介サイト <a href="https://blog.mmaakkyii.com/">https://blog.mmaakkyii.com/</a></li> </ul>
<p><b>MS20</b> Moonlight (ムーンライト) 参加者: 畠井 悠希 所属: 関西学院大学ロボコンサークル AiMEiBA</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] その他 /期間: 2 か月 [電気系] 本や Web のデータでプリント基板 /期間: 3 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</li> <li>■ スペック 61 x 39 x 10 [mm] 18[g] 機構: 左右 (4輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 4輪/直径 13mm 幅 3.8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 1[m/s]/加速度 2[m/s/s]/旋回 0.5[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン RX系/Renesas R5F5631MCDFL#V0/12[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 64 [kB]/Data Flash [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 1 [セルor本]/3.7[V]/150[mAh]/</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / NFP-D0612 モータドライバ IC: DRV8836</li> <li>■ 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 // エンコーダ:2 [個] / MA702 / 磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 ルネサス統合環境 (CS+, Hew, HIM) / CAD: Solidworks KiCad</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR 前作の Y-cube の機構部品にはすべて Zirconia をそのまま使っていました。今回は自分で CAD で設計し、機械設計を行いました。四輪にしたことで、前作の課題であった直進性能が上がったので、より速い走行を見せたいです。</li> </ul>

マイクロマウス競技セミファイナル

<p><b>MS21</b> M-cube5 (エムキューブファイブ) 参加者: 柚木 涼羽 所属: 関西学院大学ロボコンサークル AiMEiBA</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 市販のキットを利用 / 期間: [電気系] 市販のキットを利用 / 期間: [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間:</li> <li>■ スペック 53 x 39 x 16 [mm] 23[g] 機構: 左右(2輪)速度差方式 吸引機構 無し 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]</li> <li>■ 使用マイコン RX系/Renesas RX631(R5F5631MDDFL)/96[MHz]/ROM 25 [kB]/RAM 64 [kB]/Data Flash 32 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 1 [セルor本]/3.7[V]/150[mAh]/SureHobby</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個]/ MK06-4.5 モータドライバ IC: DRV8838</li> <li>■ 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: [個]/ MA700 /磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 C言語/ルネサスコンパイラ/ルネサス統合環境 (CS+, Hew, HIM) / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR</li> </ul>
<p><b>MS22</b> M-cube6 (エムキューブシックス) 参加者: 吉峰拓斗 所属: 関西学院大学ロボコンサークル AiMEiBA</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 市販のキットを利用 / 期間: [電気系] 市販のキットを利用 / 期間: [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間:</li> <li>■ スペック HM-StarterKit/ 53 x 39 x 16 [mm] 23[g] 機構: 左右(2輪)速度差方式 吸引機構 無し 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]</li> <li>■ 使用マイコン RX系/Renesas RX631/96[MHz]/ROM 250 [kB]/RAM 64 [kB]/Data Flash 32 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 1 [セルor本]/3.7[V]/150[mAh]/SureHobby</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個]/ MK06-4.5 モータドライバ IC: DRV8838</li> <li>■ 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]/ JCM-20648 /デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個]/ MA700 /磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 ルネサス統合環境 (CS+, Hew, HIM) / CAD: Fusion360, Kicad</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR</li> </ul>
<p><b>MS23</b> maelstrom_vv (マイルシュトロームダブル) 参加者: 三村 祐希也 所属: 神戸市立科学技術高校科学技術研究会</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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プログラム / 期間: 1年</li> <li>■ スペック 60 x 38 x 30 [mm] 16[g] 機構: 左右(4輪)速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 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]</li> <li>■ 使用マイコン ESP32系/Espressif esp32 pico d4/240[MHz]/ROM 4 [MB]/RAM 520 [kB]/Data Flash 4 [MB]</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セルor本]/7.4[V]/50[mAh]/不明</li> <li>■ 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</li> <li>■ センサ 赤外線センサ:4 [個]/ OS15FU3A11C 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]/ LSM6DSRX /デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個]/ as5048 /磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 C++/VS Code / CAD: fusion360</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法に重み付けを加えています。</li> <li>■ ロボットPR 足回りを外注パーツに変更しました。吸引ファンの出力を下げることで、最短走行がうまくいくようになったかもしれません。</li> </ul>
<p><b>MS24</b> さくらねずみ玄2 (サクラネズミ ゲン ニ) 参加者: 佐倉 俊祐 所属: Mice Busters / D_structions</p>  	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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プログラム / 期間: 3ヶ月</li> <li>■ スペック 65 x 38 x 18 [mm] 20[g] 機構: 左右(2輪)速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 スカートレスの吸着機構を備えています。 動輪: 2輪/直径13.5mm 幅4mm 補助輪なし 最高速度: 直線 6[m/s]/加速度 35[m/s/s]/旋回 1.5[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系/STmicro STM32H562/250[MHz]/ROM 2.048 [MB]/RAM 8.6 [MB]/Data Flash 2 [MB]</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セルor本]/7.4[V]/100[mAh]/robin</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個]/ NFP-0614 モータドライバ IC: mp6550</li> <li>■ センサ 赤外線センサ:4 [個]/ ams / vishay /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]/ 日清紡マイクロデバイス /光学式 /</li> <li>■ 開発環境 その他言語/生成AI/その他コンパイラ/VS Code / CAD: fusion360 / kicad</li> <li>■ 探索アルゴリズム 動作ベースのA*</li> <li>■ ロボットPR ・走行性能、効率向上のために、モータの電源として昇降圧コンバーターを搭載しています。LiPo2Sを電源として、2~20Vの間で電圧を調整できます。最大30Wほど出力できます(設計値)。 ・スカートレスの吸着機構を底面に備えています。 ・ソフトウェアをrust言語+FreeRTOSで開発しています。 ・自宅での調整用に天カメを使い、リファレンスの自己位置を取得し、車体のログと比較できるシステムを構築しています。(まだ大会会場に持ち出して使える所までは開発できていないのが残念です。)</li> </ul>

クラシックマウス競技

<p><b>CA01</b> Elizabeth (エリザベス) 参加者: 島田 未伶 所属: 東京工芸大学からくり工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 1年 [電気系] 学校やサークルの設計、ユニバーサル / 期間: 1年 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 1年</li> <li>■ スペック 97.55 x 89.4 x 80 [mm] 677[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪 / 直径 51.5mm 幅 8.1mm 補助輪なし 最高速度: 直線 0.7[m/s] / 加速度 0.02[m/s/s] / 回転 0.5[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32F303K8T6 / 72[MHz] / ROM 64 [kB] / RAM 16 [kB] / Data Flash 0 [kB] / Nucleo ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 600[mAh] / Tahmazo</li> <li>■ 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</li> <li>■ 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) /</li> <li>■ 開発環境 C言語 / STM32CubeIDE / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR 去年から機体は変わっていませんがプログラムを改良したので早くなっていると信じています。</li> </ul>
<p><b>CA02</b> プロトコア (プロトコア) 参加者: 森本 勇輝 所属: 東京工芸大学からくり工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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] 学校やサークルの設計、ユニバーサル / 期間: 1か月 [ソフト] 自身で作ったオリジナルプログラム / 期間: 1か月</li> <li>■ スペック 111 x 72 x 50 [mm] 163[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪 / 直径 25mm 幅 8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 1.0[m/s] / 加速度 10[m/s/s] / 回転 0.5[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32F303K8T6 / 72[MHz] / ROM 64 [kB] / RAM 16 [kB] / Data Flash 0 [kB] / Nucleo ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 250[mAh] / Tahmazo</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / FAULHABER 1717T006S モータドライバ IC: TB6612FNG</li> <li>■ 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) / 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] / IEH2-256 / 磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 STM32CubeIDE / CAD: Inventor</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR 初めての DC マウスで何とか形にした機体になります。なので、機体の形状や回路など多々荒い点が目立っている形になっています。その辺りは、今後改良していきたいと考えています。</li> </ul>
<p><b>CA03</b> 1年前 (イチネンマエ) 参加者: 守長 裕太 所属: 東京工芸大学からくり工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 4ヶ月半 [電気系] 学校やサークルの設計、ユニバーサル / 期間: 4ヶ月半 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 4ヶ月半</li> <li>■ スペック 81.7 x 89.5 x 94.0 [mm] 632.2[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪 / 直径 51.6mm 幅 8.05mm 補助輪なし 最高速度: 直線 0.3[m/s] / 加速度 0.1[m/s/s] / 回転 0.3[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32F303K8T6 / 72[MHz] / ROM 64 [kB] / RAM 16 [kB] / Data Flash 0 [kB] / Nucleo ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 600[mAh] / Tahmazo</li> <li>■ モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / PKE243AL モータドライバ IC: SLA7078MPRT</li> <li>■ 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) /</li> <li>■ 開発環境 C言語 / STM32CubeIDE / CAD: PasS</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR サークルでのデフォルトの形をしています。もともとはライトレースとして使用していた、ステッピングモータの長いケーブルを短くまとめました。</li> </ul>
<p><b>CA04</b> オコジヨ (オコジヨ) 参加者: 岩谷 尊和 所属: 東京工芸大学からくり工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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: 1.5ヶ月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 1.5ヶ月</li> <li>■ スペック 99 x 89.5 x 83.65 [mm] 665.96[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪 / 直径 51.45mm 幅 8.1mm 補助輪なし 最高速度: 直線 0.4[m/s] / 加速度 0.2[m/s/s] / 回転 0.4[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32F303K8T6 / 72[MHz] / ROM 64 [kB] / RAM 16 [kB] / Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 600[mAh] / Tahmazo</li> <li>■ モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / PKE243AL モータドライバ IC: SLA7078MPRT</li> <li>■ 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) /</li> <li>■ 開発環境 C言語 / STM32CubeIDE / CAD: PasS</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR ロボットの目標として、安定してゴールまで走りきることを最優先にして作製しました。そのためセンサや旋回精度などをしっかりと調整することに重点を置きました。製作途中で何度も問題が起きてしまい、走行ができなくなった時もありましたが、プログラムを最初から見直しながら改善していきました。その結果、目標としていた安定した走行でゴールまでたどり着けるロボットを製作することはできました。しかし、もう一つの目標として設定していた目標タイムには届くことができませんでした。ですが、現時点では自分で納得のいくものを作ることができたと思います。</li> </ul>

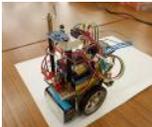
## クラシックマウス競技

<p><b>CA05</b> 山帰来 (サンキライ) 参加者: 杉村 優太 所属: 東京工芸大学からくり工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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: 1ヶ月</li> <li>■ スペック 111 x 72 x 50 [mm] 140[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪/直径25mm 幅8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 0.5[m/s]/加速度 1[m/s/s]/旋回 0.5[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系/STmicro STM32F303K8T6/72[MHz]/ROM 64 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セルor本]/7.4[V]/250[mAh]/Tahmazo</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個]/ FAULHABER 1717T006S モータドライバ IC: TB6612FNG</li> <li>■ 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) / 赤色 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]/ IEH2-256 / 磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 C言語/STM32CubeIDE / CAD: PasS, KiCad</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR 新しくサークルで製作したユニバーサル DC 機です。 F303 を使っているので色々ギリギリです。 今あるバグを潰しきれば、それなりに速く走ってくれるはず。</li> </ul>
<p><b>CA06</b> Buriranger (ブリリンジャー) 参加者: 松尾 和奏 所属: 東京工芸大学からくり工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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: 2ヶ月</li> <li>■ スペック 91.3 x 87.1 x 80.6 [mm] 650.8[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪/直径21.6mm 幅8.3mm 補助輪なし 最高速度: 直線 0.4[m/s]/加速度 0.2[m/s/s]/旋回 0.4[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系/STmicro STM32F303K8T6/72[MHz]/ROM 64 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セルor本]/11.1[V]/600[mAh]/Tahmazo</li> <li>■ 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</li> <li>■ 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) /</li> <li>■ 開発環境 C言語/STM32CubeIDE / CAD: PasS</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR 短い制作時間の中、綺麗にスラロームできるような心がけました。 ロボットがケツあてする時の条件を複数個作り綺麗にケツあてできるようにしました。</li> </ul>
<p><b>CA07</b> アイボウ revenge (アイボウリベンジ) 参加者: 大塚 万聖 所属: 東京工芸大学からくり工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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] ユニバーサル (自分で設計) / 期間: 1ヶ月 [ソフト] 自身で作ったオリジナルプログラム / 期間: 1ヶ月</li> <li>■ スペック 100.7 x 60.2 x 80.1 [mm] 163.2[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪/直径25mm 幅8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 1.0[m/s]/加速度 10[m/s/s]/旋回 1.0[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系/STmicro STM32F303K8T6/72[MHz]/ROM 68 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 0 [kB]/Nucleo ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セルor本]/7.4[V]/250[mAh]/Tahmazo</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個]/ FAULHABER 1717T006S モータドライバ IC: TB6612FNG</li> <li>■ 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) / 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]/ IEH2-256 / 磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 C言語/STM32CubeIDE / CAD: Inventor</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR サークルで DC モータ標準機を開発してできた機体なのでとても愛着があります。 また回路配置の再設計し、先行機体よりも配線を綺麗に納めました。</li> </ul>
<p><b>CA08</b> 安定第一 (アンティダイイチ) 参加者: 有田 大起 所属: 東京工芸大学からくり工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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: 3カ月</li> <li>■ スペック 90.6 x 90 x 84 [mm] 644.5[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪/直径51.6mm 幅8.05mm 補助輪なし 最高速度: 直線 0.6[m/s]/加速度 0.8[m/s/s]/旋回 0.8[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系/STmicro STM32F303K8T6/72[MHz]/ROM 64 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セルor本]/11.1[V]/600[mAh]/Tahmazo</li> <li>■ 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</li> <li>■ 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) /</li> <li>■ 開発環境 C言語/STM32CubeIDE / CAD: 使用していない</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR サークルの標準機を使用しています。</li> </ul>

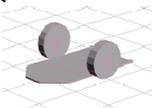
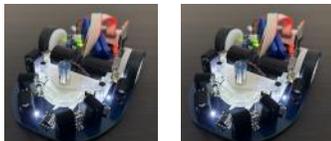
クラシックマウス競技

<p><b>CA09</b> ブラックレーサー (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式会社</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル/期間: 約2年 [電気系] プリント基板 (自分で設計) /期間: 約2年 [ソフト] 自身で作ったオリジナルプログラム/期間: 約2年</li> <li>■ スペック 94 x 74 x 40 [mm] 122[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪/直径 22mm 幅 8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 不明[m/s]/加速度 不明 [m/s/s]/旋回 不明[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン RX系/Renesas RX621 R5F56218BDFP/100[MHz]/ROM 544 [kB]/RAM 96 [kB]/Data Flash 32 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セルor本]/7.4[V]/200[mAh]/不明</li> <li>■ モータ 走行用: DCモータ 2 [個]/ マクソン DCX12L 6V モータドライバ IC: DRV8833</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 7 [個]/ 発光: L12170 受光: 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]/ RE12D-100-201-1 /光学式 /</li> <li>■ 開発環境 C言語/ルネサスコンパイラ/ルネサス統合環境 (CS+, Hew, HIM) / CAD: Fusion360, KiCad</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR リアウィングはデザイン上のロマンでありバッテリーホルダーでもあります。基板より少し前に張り出したバンパーで衝突時の基板へのダメージを軽減しています。</li> </ul>
<p><b>CA10</b> マイクロマウススタックチャン 参加者: 徳永 弦久 所属: KadoMakers/技術チャレンジ部</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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プログラム /期間: 3か月</li> <li>■ スペック 54 x 54 x 49 [mm] 145[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪/直径 31mm 幅 10mm 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 0[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ESP32系/Espressif ESP32-D0WDQ6-V3/240[MHz]/ROM 16 [MB]/RAM 520 [kB]/Data Flash 8 [MB]/M5Stack ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 1 [セルor本]/3.7[V]/390[mAh]/M5Stack 内蔵品</li> <li>■ モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個]/ Portescap 26M048D1B モータドライバ IC: DRV8834</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 4 [個]/ ST-1KL3A + SFH4550 /距離センサ (反射光量をAD変換) /</li> <li>■ 開発環境 Arduino IDE / CAD: jww, Fusion, KiCAD</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR コミュニケーションロボットとして人気なスタックチャンとマイクロマウスを合体させたロボットです。スタックチャンの顔の部分であるM5Stackで駆動系も制御しています。また、電源もM5Stackに搭載されているリチウムイオン電池1セルで動きます。探索した迷路のMAPを画面に表示する機能があります。ソフトウェアはM5Stackを使いやすくするライブラリであるM5Unifiedを利用して書いています。 / 紹介サイト <a href="http://www.pidream.net/2024/04/240430.html">http://www.pidream.net/2024/04/240430.html</a></li> </ul>
<p><b>CA11</b> Cheat Pi:Co 2 (チートピーコッー) 参加者: 青木 政武 所属: アールティマウス部</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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] 学校やサークルのサンプルを改良 /期間: 2ヶ月</li> <li>■ スペック 発売前のpi:co classic4のカスタマイズ/120 x 74 x 68 [mm] 545[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪/直径 48mm 幅 8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 2[m/s]/加速度 4[m/s/s]/旋回 0.8[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系/Espressif ESP32-S3-WROOM-1-N16R8/240[MHz]/ROM 384 [kB]/RAM 512 [kB]/Data Flash 0 [kB]/その他 ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セルor本]/11.1[V]/1000[mAh]/turgin</li> <li>■ モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個]/ SANYO SS2422-5041 モータドライバ IC: アナデバ TMC5240</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 4 [個]/ ST-1KL3A, OS5RKA5111A /距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個]/ ICM42688P /デジタル値出力型 /</li> <li>■ 開発環境 C++/GCC/e2 Studio / CAD: Fusion, kicad</li> <li>■ 探索アルゴリズム 求心法</li> <li>■ ロボットPR タイヤのグリップを良くするため前方方向におもりを入れています。モータとタイヤは違うものを使っています。マイコンはESP32-S3ではなく、ルネサスのRA4シリーズにしています。ルネサスのマイコンにしたことでA/Dの値の変動が小さくなりました。いまのところジャイロはおかざりです。目標は5年前のチートピーコを超えることです。</li> </ul>
<p><b>CA12</b> カキツバタ (カキツバタ) 参加者: 関原 武志 所属: コマツものづくり部</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 本やWebの図面を参考 /期間: 2年 [電気系] プリント基板 (自分で設計) /期間: 2年 [ソフト] 自身で作ったオリジナルプログラム /期間: 4年</li> <li>■ スペック 100 x 90 x 30 [mm] 110[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 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]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系/STmicro STM32F405RGT6/168[MHz]/ROM 1.024 [MB]/RAM 192 [kB]/Data Flash [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セルor本]/7.4[V]/180[mAh]/HYPERION</li> <li>■ モータ 走行用: DCモータ 2 [個]/ Faulhaber 1717T006SR モータドライバ IC: DRV8835</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 4 [個]/ // ジャイロセンサ: 1 [個]/ L3GD20H // エンコーダ: 2 [個]/ FAULHABER Series IEH2-4096 /磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 C++/STM32CubeIDE / CAD: KiCAD</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR</li> </ul>

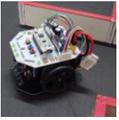
クラシックマウス競技

<p><b>CA13</b> DABO (ダボ) 参加者：山田 潔</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル/期間：6か月 [電気系] ユニバーサル (自分で設計) /期間：6か月 [ソフト] 自身で作ったオリジナルプログラム/期間：6か月</li> <li>■ スバック 自作です/120 x 70 x 140 [mm] 410[g] 機構：左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪：2輪/直径52mm 幅8mm 補助輪なし 最高速度：直線 0.4[m/s]/加速度 1.5[m/s/s]/回転 0[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン AVR系/Atmel ATMEGA328/16[MHz]/ROM 32 [kB]/RAM 2 [kB]/Data Flash 1 [kB]/Arduino Uno ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セル or 本]/7.4[V]/800[mAh]/PKCELL14500</li> <li>■ モータ 走行用：ステッピングモータ 2 [個]/ KH39EM2-801 モータドライバ IC： ULN2803AN</li> <li>■ センサ 赤外線センサ：3 [個]/ VL53L0X / デジタル値出力距離センサ / ToF方式 ジャイロセンサ：1 [個]/ MPU6050 / デジタル値出力型 /</li> <li>■ 開発環境 C言語/Arduino IDE / CAD：</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR 機体もプログラムも自作です。初心者でゼロから作ったので、難しいことはできませんが、地区大会でゴールできて嬉しいです。ごく一般的なパーツの構成です。距離センサは、扱いが簡単なToF方式です。 Gyro センサは、安価なのに精度が高く、機体の制御はGyro 頼みです。マイコンのノイズから遠ざけて設置しています。マイコンはArduino Uno R3 です (メモリが厳しく、変更するかも)。ステッピングモータとセンサの Library は使いましたが、スケッチは自分で書きました。 割り込み処理は使わず、一歩ずつの逐次処理です。とにかく壁にぶつからないように、細かく機体を調整しています。</li> </ul>
<p><b>CA14</b> 百人町土竜 (ヒャクニンチョウモグラ) 参加者：望月 隆太郎 所属：日本電子専門学校 電子応用工学科</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 /期間：2024年11月~12月中旬 [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 /期間：2024年11月~12月中旬 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 /期間：2024年11月~12月中旬</li> <li>■ スバック 113 x 74 x 62 [mm] 420[g] 機構：左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪：2輪/直径51mm 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]/回転 7.2[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン H8系/Renesas H8-3069/25[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 0 [kB]/AKI-H8 ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 4 [セル or 本]/14[V]/600[mAh]/GS-YUASA</li> <li>■ 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</li> <li>■ 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) /</li> <li>■ 開発環境 GDL / CAD：Inventor(本体設計), AutoCAD(試走迷路設計), Eagle(基板設計)</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR 上面のデジタルセンサ、側面のアナログセンサなどを用いて壁を検知し、それによってステッピングモータを駆動します。過去の先輩のマシンをもとに、教員とともに改良を加えた機体です。</li> </ul>
<p><b>CA15</b> denshi_koseimiura (デンシコウセイミウラ) 参加者：三浦 滉生 所属：日本電子専門学校 電子応用工学科</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 /期間：2024年11月~12月中旬 [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 /期間：2024年11月~12月中旬 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 /期間：2024年11月~12月中旬</li> <li>■ スバック 113 x 74 x 62 [mm] 420[g] 機構：左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪：2輪/直径51mm 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]/回転 7.2[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン H8系/Renesas H8-3069/25[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 0 [kB]/AKI-H8 ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 4 [セル or 本]/14[V]/600[mAh]/GS-YUASA</li> <li>■ 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</li> <li>■ センサ 赤外線センサ：[個] / / 距離センサ (反射光量をAD変換) /</li> <li>■ 開発環境 GDL / CAD：Inventor(本体設計), AutoCAD(試走迷路設計), Eagle(基板設計)</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR</li> </ul>
<p><b>CA16</b> JEC2307 (ジェック) 参加者：加藤 玲音 所属：日本電子専門学校 電子応用工学科</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 /期間：2024年11月~12月中旬 [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 /期間：2024年11月~12月中旬 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 /期間：2024年11月~12月中旬</li> <li>■ スバック 113 x 74 x 62 [mm] 420[g] 機構：左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪：2輪/直径51mm 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]/回転 7.2[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン H8系/Renesas H8-3069/25[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 0 [kB]/AKI-H8 ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 4 [セル or 本]/14[V]/600[mAh]/GS-YUASA</li> <li>■ 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</li> <li>■ 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) /</li> <li>■ 開発環境 GDL / CAD：Inventor(本体設計), AutoCAD(試走迷路設計), Eagle(基板設計)</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR 上面のデジタルセンサ、側面のアナログセンサなどを用いて壁を検知し、それによってステッピングモータを駆動します。過去の先輩のマシンをもとに、教員とともに改良を加えた機体です。</li> </ul>

クラシックマウス競技

<p><b>CA17</b> TYU 三郎・改 (チュウザブロウカイ) 参加者: 小川 靖夫</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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プログラム /期間: 数十年</li> <li>■ スペック 130 x 85 x 51 [mm] 600[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 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]</li> <li>■ 使用マイコン H8系/Renesas H8/3048F-one/19.66[MHz]/ROM 128 [kB]/RAM 256 [kB]/Data Flash 64 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 5 [セル or 本]/18.5[V]/600[mAh]/ThunderPower</li> <li>■ モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個]/ シナノケンシ モータドライバ IC: sanken SLA7033M</li> <li>■ センサ 可視光センサ:4 [個]/ OptoSupply+スタンレー /距離センサ (反射光量を AD 変換) / 赤 LED 使用</li> <li>■ 開発環境 C 言語/ルネサスコンパイラ/Eclipse/ルネサス統合環境 (CS+, Hew, HIM) / CAD: Rootcad, Protel</li> <li>■ 探索アルゴリズム 左手法+求心法</li> <li>■ 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。12歳です。2013年に誕生!</li> </ul>
<p><b>CA18</b> クイックスター (クイックスター) 参加者: 西川 明義 所属: 大阪府立城東工科高校</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] /期間: [電気系] /期間: [ソフト] /期間:</li> <li>■ スペック 120 x 75 x 85 [mm] 250[g] 機構: 吸引機構 未回答 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]</li> <li>■ 使用マイコン ESP32系 / [MHz]/ROM [kB]/RAM [kB]/Data Flash [kB]</li> <li>■ 電池 ? / [セル or 本]/[V]/[mAh] / モータ関係: ? / [セル or 本]/[V]/[mAh] /</li> <li>■ モータ 走行用: [個] / モータドライバ IC:</li> <li>■ センサ</li> <li>■ 開発環境 / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム 未回答</li> <li>■ ロボットPR</li> </ul>
<p><b>CA19</b> Mercury v2 (マーキュリー ブイツー) 参加者: 照沼 怜士 所属: 東京科学大学ロボット技術研究会 Cheese</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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プログラム /期間: 6ヶ月</li> <li>■ スペック 100 x 72.8 x 30 [mm] 90[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 動輪: 2輪/直径 25mm 幅 10mm 補助輪なし 最高速度: 直線 0.5[m/s]/加速度 1[m/s/s]/旋回 0.5[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系/STmicro STM32F405RG/168[MHz]/ROM 1 [MB]/RAM 192 [kB]/Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セル or 本]/3.7[V]/180[mAh]/Hyperion</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個]/ FAULHABER 1717T006SR モータドライバ IC: Texas Instrunemts DRV8835 吸引 DC モータ 1 [個]/</li> <li>■ センサ 赤外線センサ:6 [個]/ /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-20602 /デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個]/ FAULHABER IEH2-2048 /光学式 /</li> <li>■ 開発環境 C++/GCC/VS Code / CAD: Fusion360, KiCad</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR クラシックマウスの2機体目です。前回大会では速度を上げるとスラローム時の追従誤差が大きくなり、走行に失敗していました。今大会では、モータの制御を電圧入力ではなく電流入力にする・走行時に斜め走行を入れる・スラロームの追従誤差を改善して速度をあげる に関与の時間があれば取り組みたいと思っています。</li> </ul>
<p><b>CA20</b> Dangromouse2 (ダンゴロマウス) 参加者: 上口 翔平 所属: 東京科学大学ロボット技術研究会 Cheese</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] /期間: [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プログラム /期間:</li> <li>■ スペック 100 x 82 x 35 [mm] 100[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪/直径 32mm 幅 6.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s]/加速度 [m/s/s]/旋回 [m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系/STmicro STMF405RG/168[MHz]/ROM [kB]/RAM [kB]/Data Flash [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セル or 本]/7.2[V]/[mAh]/</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個]/ モータドライバ IC:</li> <li>■ センサ 赤外線センサ:4 [個]/ /距離センサ (反射光量を AD 変換) / エンコーダ:2 [個]/ /磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 C++/VS Code / CAD: KiCad</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR</li> </ul>

クラシックマウス競技

<p>CA21 未定 (ミテイ) 参加者: 中川 蒼太 所属: 法政大学電気研究会</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] /期間: [電気系] /期間: [ソフト] /期間:</li> <li>■ スベック x x [mm] [g] 機構: 吸引機構 未回答 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]</li> <li>■ 使用マイコン / [MHz]/ROM [kB]/RAM [kB]/Data Flash [kB]</li> <li>■ 電池 ? / [セル or 本]/[V]/[mAh] / モータ関係: ? / [セル or 本]/[V]/[mAh]/</li> <li>■ モータ 走行用: 0 [個] / モータドライバ IC:</li> <li>■ センサ</li> <li>■ 開発環境 / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム 未回答</li> <li>■ ロボットPR</li> </ul>
<p>CA22 荒風 (アラカゼ) 参加者: 中澤 幸大 所属: 早稲田大学 WMMC</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計/期間: 2日 [電気系] 学校やサークル製のプリント基板/期間: 2日 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 /期間: 5か月</li> <li>■ スベック 107 x 90 x 98 [mm] 800[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪/直径52mm 幅8.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 1[m/s]/加速度 0.8[m/s/s]/旋回 0.3[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系/STmicro STM32F303K8T6/64[MHz]/ROM 64 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 0 [kB]/Nucleo ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本]/11.1[V]/650[mAh]/Zeee</li> <li>■ 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</li> <li>■ センサ 赤外線センサ:4 [個] / L-51ROPT1D1 / 距離センサ (反射光量をAD変換) /</li> <li>■ 開発環境 C言語/GCC/STM32CubeIDE / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR</li> </ul>
<p>CA23 AQUA (アクア) 参加者: 中里 悦矢 所属: 早稲田大学 WMMC</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] /期間: [電気系] /期間: [ソフト] /期間:</li> <li>■ スベック 125 x 112 x 110 [mm] 712[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 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]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系/STmicro Nucleo32 F303K8T6/72[MHz]/ROM 64 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 0 [kB]/Nucleo ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本]/11.1[V]/650[mAh]/Zeee</li> <li>■ 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: SLA7078MPRT</li> <li>■ 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) /</li> <li>■ 開発環境 C言語/STM32CubeIDE / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR 1年の頃に作ったサークル標準機体をぶち壊したので、見本として作った、今の1年生が作るサークル標準機体です。</li> </ul>
<p>CA24 obsidian (オブシディアン) 参加者: 伊藤 陸人 所属: 早稲田大学 WMMC</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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: 半月 [ソフト] 自身で作ったオリジナルプログラム/期間: 3ヶ月</li> <li>■ スベック 102 x 70 x 36 [mm] 106[g] 機構: 左右 (4輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 動輪: 4輪/直径24mm 幅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 1[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系/STmicro STM32F405RG6/168[MHz]/ROM 1 [MB]/RAM 198 [kB]/Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セル or 本]/7.4[V]/200[mAh]/Kypom</li> <li>■ モータ 走行用: DCモータ 2 [個] / FAULHEBER 1717T003SR モータドライバ IC: TB6612 吸引ファン DCモータ 1 [個] / Aliexpress 8520 モータ</li> <li>■ センサ 赤外線センサ:4 [個] / ST1KL3-A / 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] / IEH2-4096 / 光学式 /</li> <li>■ 開発環境 C++/生成AI/GCC/VS Code / CAD: Inventor, Eagle</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR 1717モータを使用した変則4輪(吸引)マウスです。モーターマウント, ファンマウント, 吸引ファンは自分でPOMを切削して作成しました。吸引ファンを搭載してはいますが, まだ必要なスピードで走行できないためただの重りとして化しています。特に自分で染色した黒いホイールと, 紫色の車軸ネジがお気に入りポイントです! / 紹介サイト <a href="https://yotsu-tech-blog.vercel.app/articles/r4p8lq4nn2x">https://yotsu-tech-blog.vercel.app/articles/r4p8lq4nn2x</a></li> </ul>

## クラシックマウス競技

<p><b>CA25</b> Iris-Novice (アイリス・ノービス) 参加者: 戸川 美紀夫 所属: 早稲田大学 WMMC</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 2週間 [ソフト] 自分で作ったオリジナルプログラム / 期間: 2週間</li> <li>■ スペック 90 x 70 x 40 [mm] 100[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪 / 直径 23mm 幅 8mm 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]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32F405RGT6 / 168[MHz] / ROM 1 [MB] / RAM 192 [kB] / Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 200[mAh] / -</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / Faulhaber 1717T003SR モータドライバ IC: TOSHIBA TB6612FNG</li> <li>■ 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) / IR LED: OSI3CA5111A ジャイロセンサ: 1 [個] / TDK ICM-42688-P / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / Faulhaber IEH2-4096 / 光学式 /</li> <li>■ 開発環境 C言語 / C++ / 生成 AI / STM32CubeIDE / CAD: Autodesk Fusion, KiCAD</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR 1717 モータから脱却した初の DC 機体です。 WMMC の DC 標準機となりつつある Nightfall の設計を流用しています。 まずは足固めということで吸引なしの 2 輪機体としました。 4 輪のほうが直進安定性は高いらしいですが、そこは工作精度でカバーします。 名前について、自身の DC 機第一弾は「Iris (アイリス)」シリーズとして展開する予定です。 花言葉の「大きな志」を持って開発できるように命名しました。 枝番の「Novice (ノービス)」は、先輩の機体の流用設計であることと、何もわからない初心者状態である意味を込めて付けました。 2 月に入ってから作り始めたので、まず組みあがってスタートできるか...</li> </ul>
<p><b>CA26</b> Ambitions v2 (アンビションズ ブイツー) 参加者: 田中 周吾 所属: 早稲田大学 WMMC</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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] 自分で作ったオリジナルプログラム / 期間: 1年</li> <li>■ スペック 110 x 76 x 35 [mm] 97[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 直径 30mm 羽厚 3mm 動輪: 2輪 / 直径 24.5mm 幅 68mm 補助輪なし 最高速度: 直線 2.0[m/s] / 加速度 18[m/s/s] / 旋回 1.2[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32F405RGT6 / 168[MHz] / ROM 1.024 [MB] / RAM 192 [kB] / Data Flash 1.024 [MB]</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 180[mAh] / kypom</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / FAULHABER 1717T003SR モータドライバ IC: DRV8213 吸引用 DC モータ 1 [個] / aliexpress で購入 型番不明</li> <li>■ 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] / ICM20689 / / その他: 2 [個] / INA181A2IDBVT / 電流フィードバック、モーターロック検出用</li> <li>■ 開発環境 C++ / GCC / VS Code / CAD: Inventor, SolidWorks, KiCad</li> <li>■ 探索アルゴリズム ダイクストラ法</li> <li>■ ロボットPR 1717 モータが重いため後ろ重心ですが、重量のある部品を機体中心に集約し、吸引機構を機体中心になるべく寄せることで慣性モーメントの低減を実現し旋回性能の向上を実現しました。 DC モータの制御には、フィードフォワード制御を加え、速度の追従性が昨年より良くなっています。 見た目は 1717 モータの配線を車のマフラーに見立てるような配置にした点がこだわりです。 配色は、紫と緑の LED と黒のモータマウントでエヴァを意識した配色にしました。 東北大会でセンサのノイズに苦労したので、センサ回路を一新し、定電流回路の導入とバイパスフィルタの定数見直しを行いました。</li> </ul>
<p><b>CA27</b> Unlimited (アンリミテッド) 参加者: 大池 夏葵 所属: 早稲田大学 WMMC</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 1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: 4カ月</li> <li>■ スペック WMMC 標準機 / 107 x 90 x 80 [mm] 800[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪 / 直径 52mm 幅 8.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 1[m/s] / 加速度 1.5[m/s/s] / 旋回 0.4[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32F303K8T6 / 64[MHz] / ROM 64 [kB] / RAM 16 [kB] / Data Flash 0 [kB] / Nucleo ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 650[mAh] / Zee</li> <li>■ 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</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 4 [個] / L-51ROPT1D1 / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /</li> <li>■ 開発環境 C言語 / STM32CubeIDE / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR WMMC 標準マウスです。</li> </ul>
<p><b>CA28</b> Rebellion (リベリオン) 参加者: 中村 有輝 所属: 早稲田大学 WMMC</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 4か月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 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: 6ヶ月</li> <li>■ スペック 100 x 70 x 31 [mm] 123[g] 機構: 左右 (4輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 2/7 時点では搭載準備工事のみ。 駆動不能。 動輪: 4輪 / 直径 23mm 幅 8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 4[m/s] / 加速度 8[m/s/s] / 旋回 1[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32F405RGT6 / 168[MHz] / ROM 1 [MB] / RAM 192 [kB] / Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 200[mAh] / KYPOM</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / FAULHABER 1717T003SR モータドライバ IC: TB6612</li> <li>■ 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) / LED は OSSRKA5111A (赤色) ジャイロセンサ: 1 [個] / ICM-42605 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / FAULHABER IEH2-4096 / 光学式 /</li> <li>■ 開発環境 C言語 / 生成 AI / GCC / STM32CubeIDE / VS Code / CAD: 機械 CAD: SolidWorks, 基板 CAD: KiCAD</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR 1717 モータを使用した一般的な構成の機体です。 はじめての DC マウスなので、無難な構成を目指して製作しました。 ただし、ジャイロセンサは今後も調達しやすいよう、比較的新しいものを採用してみました。</li> </ul>

クラシックマウス競技

<p><b>CA29</b>                  Passion-Ruby (パッション)                  参加者: 本田 匡克                  所属: 早稲田大学 WMMC</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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プログラム / 期間: 1か月</li> <li>■ スペック 83 x 58.5 x 28.1 [mm] 70[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 動輪: 2輪 / 直径 23mm 幅 10.75mm 補助輪なし 最高速度: 直線 1[m/s] / 加速度 1[m/s/s] / 旋回 1[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系 / STmicro 405rgt6 / 168[MHz] / ROM 1 [MB] / RAM 192 [kB] / Data Flash 1 [MB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 300[mAh] / インドアプレーン</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / 8520 コアレス モータドライバ IC: MP6551GQB-P 吸引ファン DC モータ 1 [個] / 8520 コアレス</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 4 [個] / st1-kl3a / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / ICM-20689 / AD変換して取込む / エンコーダ: 2 [個] / 7S-400-2MC-50-00E / 光学式 /</li> <li>■ 開発環境 C++ / CAD: Inventor, Eagle</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR Ruby じゃなくて C++ で書いてます。見た目にこだわりました。</li> </ul>
<p><b>CA30</b>                  はなまる 39 (ハナマルサンキュー)                  参加者: 長谷川 太陽                  所属: 早稲田大学 WMMC</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: [電気系] 学校やサークルの設計、ユニバーサル / 期間: [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間:</li> <li>■ スペック 107 x 90 x 98 [mm] 800[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪 / 直径 52mm 幅 8.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 1[m/s] / 加速度 0.8[m/s/s] / 旋回 0.3[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32F303K8T6 / 64[MHz] / ROM 64 [kB] / RAM 16 [kB] / Data Flash 0 [kB] / Nucleo ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 650[mAh] / Zeee</li> <li>■ 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: SLA7078MRT</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 4 [個] / L-51R0PT1D1 / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /</li> <li>■ 開発環境 C言語 / GCC / STM32CubeIDE / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR サークルの標準機体を組み立てたものです。地区大会の段階では、内部のソフトを少しいじろうと思っていたのですが、なかなか上手くいかなかったので機体を組み立てて用意されたプログラムをほぼそのまま入れて走らせました。今回は大会までに直線加速やスラロームを実装したいなあと思っています (これを書いている時点では前回大会から一切機体に触れていない...)</li> </ul>
<p><b>CA31</b>                  No DATA (ノーデータ)                  参加者: 佐藤 翔                  所属: アールティマウス部</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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プログラム / 期間: 5年</li> <li>■ スペック 85 x 55 x 25 [mm] 100[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪 / 直径 25mm 幅 8.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 2[m/s] / 加速度 6[m/s/s] / 旋回 0.75[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32F405RGT6 / 168[MHz] / ROM 1 [MB] / RAM 192 [kB] / Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 180[mAh] / Dualsky</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / FAULHABER 1717T006SR-6V モータドライバ IC: TB57H450FNG</li> <li>■ 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] / ICM42688-P / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / IEH2-4096 / 磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 STM32CubeIDE / CAD: Fusion360 KiCAD</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR 東日本で完走したので名前を決めたのですが開発環境の方で手間取ったため東日本のままになっています。そのため名前もノーデータのままで。来年は名前付きで出場を目指します。</li> </ul>
<p><b>CA32</b>                  Hopper (ホッパー)                  参加者: 竹田 知弘                  所属: 電気通信大学ロボメカ工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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: 1か月 [ソフト] 自身で作ったオリジナルプログラム / 期間: 2か月</li> <li>■ スペック 130 x 90 x 52.6 [mm] 660[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪 / 直径 52mm 幅 6mm 補助輪なし 最高速度: 直線 1[m/s] / 加速度 4[m/s/s] / 旋回 0.5[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32U595RJT6 / 160[MHz] / ROM 4 [MB] / RAM 2.5 [MB] / Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 850[mAh] / KyPOM</li> <li>■ モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / PKE243A-C3 モータドライバ IC: SLA7078MPRT</li> <li>■ 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) /</li> <li>■ 開発環境 C言語 / STM32CubeIDE / CAD: Autodesk Fusion, KiCad8.0</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR 始めて作った自作のクラシックマウスです。基板を差し替えることでロボットレース機体 Beetle にもなります。</li> </ul>

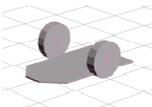
クラシックマウス競技

<p><b>CA33</b> ZeRiTiMe (-) 参加者: Kim su young 所属: MAZE</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 2024.07.15 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 2024.07.15 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 2024.07.15</li> <li>■ スペック 120 x 80 x 40 [mm] 150[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪/直径25mm 幅12mm 補助輪なし 最高速度: 直線 2[m/s]/加速度 7[m/s/s]/旋回 1[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン その他/Texas Instruments TMS320F2809/100[MHz]/ROM 1 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 128 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セル or 本]/7.4[V]/350[mAh]/Maxpower</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個]/ Faulhaber モータドライバ IC: TB6612</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 6 [個]/ KODENSHI / SI5312-H / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / エンコーダ: 2 [個]/ Faulhaber / IE2-1024 / 光学式 /</li> <li>■ 開発環境 C 言語/GCC/Source insight / CAD: pds9.5</li> <li>■ 探索アルゴリズム 求心法</li> <li>■ ロボットPR This is my first PCB micromouse. "It's Zeritime"</li> </ul>
<p><b>CA34</b> Meteoboy (メテオボーイ) 参加者: 小峰 龍之介 所属: 東京理科大学 Mice</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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プログラム / 期間: 1 年</li> <li>■ スペック 95 x 70 x 30 [mm] 117[g] 機構: 左右 (4輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 動輪: 4輪/直径23mm 幅6mm 補助輪なし 最高速度: 直線 4[m/s]/加速度 20[m/s/s]/旋回 1.7[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系/STmicro STM32F446/180[MHz]/ROM [kB]/RAM [kB]/Data Flash [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本]/12.6[V]/250[mAh]/タマゾー</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個]/ 1717 6SR モータドライバ IC: TB67H450FNG</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 5 [個]/ SFH4550 / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / 可視光センサ: 5 [個]/ ST-1KLA / 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]/ IEH2-4095 / 光学式 /</li> <li>■ 開発環境 C++/GCC/STM32CubeIDE / CAD: fusion360</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR 1年前に作ったクラシックマウスです。電子工作初心者が制作したため、いろいろと拙い出来ですが、吸引走行まで行うことができました。ハードの面では足回りの出来が非常に悪く、ターンの再現性の無さに苦しみました。ソフトでは探索、最短走行にダイクストラ法を採用し、斜めの直線を優先するようなルートの導出が可能となっています。 / 紹介サイト <a href="https://kuramotino.hatenablog.com/entry/2023/05/17/222834">https://kuramotino.hatenablog.com/entry/2023/05/17/222834</a></li> </ul>
<p><b>CA35</b> タロノスケスケ (タロノスケスケ) 参加者: 篠崎 祐太郎 所属: 東京理科大学 Mice</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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: 5 か月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 5 か月</li> <li>■ スペック 100 x 90 x 50 [mm] 708[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪/直径51mm 幅7mm 補助輪なし 最高速度: 直線 0.5[m/s]/加速度 0.2[m/s/s]/旋回 0[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系/STmicro STML432KC/80[MHz]/ROM [kB]/RAM [kB]/Data Flash [kB]/Nucleo ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本]/11.1[V]/500[mAh]/RHINO610</li> <li>■ 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: SLA7078MRT 35 16 P</li> <li>■ センサ 可視光センサ: 4 [個]/ / ラインセンサ (反射光量を AD 変換) / 赤色発光ダイオード</li> <li>■ 開発環境 C 言語 / CAD: Fusion</li> <li>■ 探索アルゴリズム 左手法</li> <li>■ ロボットPR 手前から前のますの状況を確認させその状況に応じて機体を動かすことで迷路を進ませ、そのさい迷路を記録することでより早い時間で完走を目標としている、初心者機体。</li> </ul>
<p><b>CA36</b> 残機 (ザンキ) 参加者: 鈴木 海翔 所属: 東京理科大学 Mice</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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プログラム / 期間: 3 か月</li> <li>■ スペック 72 x 90 x 35 [mm] 100[g] 機構: 左右 (4輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 4輪/直径25mm 幅8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 1[m/s]/加速度 1[m/s/s]/旋回 0.6[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ESP32系/STmicro STM446RET6/180[MHz]/ROM [kB]/RAM [kB]/Data Flash [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セル or 本]/8.4[V]/250[mAh]/</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個]/ 1717003 モータドライバ IC: TB6614FNG</li> <li>■ 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]/ MPU650P // エンコーダ: [個]/ rtのモータに付属しているもの //</li> <li>■ 開発環境 C 言語 / CAD: FUSION 360</li> <li>■ 探索アルゴリズム ダイクストラ法</li> <li>■ ロボットPR 初めてのDCマウス。走るか現時点でわからないが完走することを目標としている。</li> </ul>

クラシックマウス競技

<p><b>CA37</b> TUSweep (ティーユーエスイープ) 参加者: 西岡 詩珠 所属: 東京理科大学 Mice</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル/期間: 5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プログラム/期間: 5ヶ月</li> <li>■ スパック 三菱電機との共同研究の為に作った機体です/ 100 x 80 x 40 [mm] 100[g] 機構: 左右 (4輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 動輪: 4輪/直径 24mm 幅 10mm 補助輪なし 最高速度: 直線 3.5[m/s]/加速度 1[m/s/s]/旋回 0.8[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系/STmicro STM32F446RE/180[MHz]/ROM 128 [kB]/RAM [kB]/Data Flash 512 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セルor本]/7.4[V]/[mAh]/</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個]/ 1717 モータドライバ IC: DRV8835 吸引モータ DC モータ 1 [個]/</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 6 [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]/ MPU6500 // エンコーダ: 2 [個]/ /磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 C言語/STM32CubeIDE / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR 三菱電機との共同研究の為に作った機体です</li> </ul>
<p><b>CA38</b> Lalvandert+ (ラルヴァンダートプラス) 参加者: 宮崎 淳 所属: 東京工芸大学からくり工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル/期間: 5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プログラム/期間: 1年</li> <li>■ スパック 100 x 74 x 26 [mm] 136[g] 機構: 左右 (4輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 4輪/直径 24mm 幅 10mm 補助輪なし 最高速度: 直線 3.0[m/s]/加速度 10[m/s/s]/旋回 1.0[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系/STmicro STM32F405RGT6/168[MHz]/ROM 1.024 [MB]/RAM 192 [kB]/Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セルor本]/7.4[V]/360[mAh]/Tahmazo</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個]/ FAULHABER 1717T003SR モータドライバ IC: TB6612FNG</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 4 [個]/ ST-1KL3 /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]/ IEH2-4096 /磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 C言語/STM32CubeIDE / CAD: Fusion360, EAGLE</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR 去年作ったマウスのマイナーチェンジ機体になります。 最短走行時の壁切れ処理や、走行中の位置補正の処理などを見直しました。 ナメ バリタイ...</li> </ul>
<p><b>CA39</b> すたすたねずみ ver. 1.02 (スタスタネズミ バージョン イッテンゼロニー) 参加者: 合田 直史 所属: Freedom kOBo</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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: 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年</li> <li>■ スパック 90 x 60 x 38.5 [mm] 150[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 動輪: 2輪/直径 24.4mm 幅 7.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 5[m/s]/加速度 7[m/s/s]/旋回 1.5[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン RX系/Renesas RX631(R5F5631MDDFM)/96[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 64 [kB]/Data Flash 32 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セルor本]/7.6[V]/330[mAh]/Hyperion</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個]/ FAULHABER 1717T003SR モータドライバ IC: TOSHIBA TB6612FNG 吸引機構用モータ DC モータ 1 [個]/ ドローン用モータ, 8520 アリエクで買ったので型番は不明</li> <li>■ 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-6500 /デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個]/ FAULHABER IEH2-4096 /磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 C言語/ルネサスコンパイラ/ルネサス統合環境 (CS+, Hew, HIM) / CAD: Fusion360, Ki-CAD</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR この「すたすたねずみ」は昨年、社会人1年目にして数ヶ月で作成をしたマウスです。自身初である吸引機構を乗せています。 こだわりとしては、出来るだけ横幅を小さくしてコンパクトにすることです。特に狙ったことはなく、ただ小さく作ってみるのって憧れませんか?? 足回り、吸引モータ取り付けあたりを更新したので ver.1.02 です! 作りはじめてから2年が経つのにまだ詰めきれません。 社会人って大変だあ...</li> </ul>
<p><b>CA40</b> Nightfall-Ultra (ナイトフォール ウルトラ) 参加者: 長崎 悠歩 所属: 早稲田大学 WMMC</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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プログラム/期間: 半年+旧作2年</li> <li>■ スパック 84 x 56 x 27 [mm] 60[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 動輪: 2輪/直径 23mm 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]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系/STmicro STM32F405RGT6/168[MHz]/ROM 1 [MB]/RAM 192 [kB]/Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セルor本]/11.1[V]/100[mAh]/Indoor Airplane World</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個]/ 8520 モータドライバ IC: TB6612 吸引ファン DC モータ 1 [個]/ 8520</li> <li>■ 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-20689 /デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個]/ 7S-400-2MC-50-00E /光学式 /</li> <li>■ 開発環境 C言語/生成AI/STM32CubeIDE / CAD: SolidWorks, Eagle</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR これまでの機体"Nightfall/Lite"から更に小型化・低イナーシャ化を進めた改良型の予定です。うっかり作り始めてしまったので、出します。</li> </ul>

クラシックマウス競技

<p><b>CA41</b> 黒鉄式改 (クロガネニシキカイ) 参加者: 赤尾 健太 所属: Ex-machina</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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週間 [ソフト] 自身で作ったオリジナルプログラム/期間: 2週間</li> <li>■ スペック 130 x 70 x 30 [mm] 90[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 動輪: 2輪/直径 24.5mm 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]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系/STmicro STM32L4P5CGU6/120[MHz]/ROM 1.024 [MB]/RAM 320 [kB]/Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 4 [セルor本]/14.8[V]/180[mAh]/Dualsky</li> <li>■ モータ 走行用: DCモータ 2 [個]/DCX10L-4.5 モータドライバ IC: TB67H450FNG*4</li> <li>■ 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 // エンコーダ: 2 [個]/MAXON EASY10 //</li> <li>■ 開発環境 C言語/生成AI/STM32CubeIDE / CAD: Fusion360</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR 1年ぶりにクラシックマウスを作成しました。</li> </ul>
<p><b>CA42</b> KOGUMA-CHAN (コグマチャン) 参加者: 須田 晃弘 所属: 東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル/期間: 1ヵ月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) /期間: 2ヵ月 [ソフト] 自身で作ったオリジナルプログラム/期間: 5ヵ月</li> <li>■ スペック 90 x 72 x 40 [mm] 110[g] 機構: 左右 (4輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 動輪: 2輪/直径 25mm 幅 8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 5.2[m/s]/加速度 22[m/s/s]/旋回 2.0[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系/STmicro STM32F446RE/180[MHz]/ROM [kB]/RAM [kB]/Data Flash [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セルor本]/7.4[V]/200[mAh]/Kypom</li> <li>■ モータ 走行用: DCモータ 2 [個]/1717-3 モータドライバ IC: TB6614FNG</li> <li>■ 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 / エンコーダ: 2 [個]/モーターについてるやつ /光学式 /</li> <li>■ 開発環境 C言語/STM32CubeIDE / CAD: Fusion360, Kicad</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR 2023年度大会用に作ったのはじめて作ったDCマウスです。 たくさんの人のマウスを参考にして作りました。</li> </ul>
<p><b>CB01</b> うさぎ1号 (ウサギイチゴウ) 参加者: 白井 楓華 所属: 名城大学</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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] 学校やサークルにすでにあった機体 /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</li> <li>■ スペック Pi:co / 120 x 73 x 80 [mm] 520[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪/直径 480mm 幅 7mm 補助輪なし 最高速度: 直線 0.4[m/s]/加速度 1.5[m/s/s]/旋回 0.5[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ESP32系/Espressif ESP32-S3-WROOM-1/240[MHz]/ROM 16 [MB]/RAM 8 [MB]/Data Flash 0 [kB]/ESP32 ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セルor本]/11.1[V]/1000[mAh]/KyPOM</li> <li>■ 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: サンケン SLA7078MPRT</li> <li>■ 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) /</li> <li>■ 開発環境 Arduino IDE / CAD: なし</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR マウスの速度を上げて、探索を早く終わらせるようにした。</li> </ul>
<p><b>CB02</b> マウス (マウス) 参加者: 原奏人 所属: 名城大学</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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] 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: 1ヶ月</li> <li>■ スペック Pico / 120 x 73 x 80 [mm] 520[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪/直径 480mm 幅 7mm 補助輪なし 最高速度: 直線 0.4[m/s]/加速度 1.5[m/s/s]/旋回 0.5[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ESP32系/Espressif ESP32-S3-WROOM-1/240[MHz]/ROM 16 [MB]/RAM 8 [MB]/Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セルor本]/11.1[V]/1000[mAh]/KyPOM</li> <li>■ 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: サンケン SLA7078MPRT</li> <li>■ 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) /距離センサ (反射光量をAD変換) /</li> <li>■ 開発環境 C言語/IARコンパイラ/Arduino IDE / CAD: 不明</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR もらったデータから速度の最高値やターンの回転の速度を上げたりして より早くゴールを狙えるように設定しました。</li> </ul>

クラシックマウス競技

<p><b>CB03</b> トマト (トマト) 参加者: 西川 飛翠 所属: 名城大学</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 学校やサークルにすでにあった機体 / 期間: [電気系] 学校やサークルにすでにあった機体 / 期間: [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間:</li> <li>■ スバック 120 x 73 x 80 [mm] 520[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪 / 直径 480mm 幅 7mm 補助輪なし 最高速度: 直線 0.4[m/s] / 加速度 1.5[m/s/s] / 旋回 0.5[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ESP32系 / Espressif ESP32-S3-WROOM-1 / 240[MHz] / ROM 16 [kB] / RAM [kB] / Data Flash [kB] / ESP32 ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / KyPOM</li> <li>■ 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:</li> <li>■ 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) / 赤色</li> <li>■ 開発環境 Arduino IDE / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボット P R 完走できるように頑張りました</li> </ul>
<p><b>CB04</b> Tk01HV (ティーケーゼロワンエイチブイ) 参加者: 徳丸 信介 所属: TeamATE</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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: 1 か月</li> <li>■ スバック Pi:Co Classic3 / 120 x 73 x 110 [mm] 637[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 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]</li> <li>■ 使用マイコン RX系 / Renesas R5F5631MDDFM / 96[MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 32 [kB] / その他 ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 4 [セル or 本] / 14.8[V] / 1300[mAh] / 不明</li> <li>■ 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</li> <li>■ 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) /</li> <li>■ 開発環境 C++ / ルネサスコンパイラ / ルネサス統合環境 (CS+, Hew, HIM) / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボット P R 4年使い続けている機体です。Pi:Co3 の RX631 版となります。大きな特徴は背中に背負ったバッテリーです。この位置にあるのは4セルにしたことで通常の場所に収まらないためです。進歩としては、中部地区大会でうまく探索できなかった疑似全面探索を少し変更しました</li> </ul>
<p><b>CB05</b> Pi:Co-Y (ピーコワイ) 参加者: 吉重 元 所属: M のマウス部</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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: 1 週間 [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: 1 週間</li> <li>■ スバック 120 x 74 x 80 [mm] 520[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪 / 直径 48mm 幅 8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 2.0[m/s] / 加速度 2.0[m/s/s] / 旋回 0.3[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン RX系 / Renesas RX631 / 96[MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 32 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / TURNIGY</li> <li>■ 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: SLA7078MPRT</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 4 [個] / OS5RKA5111A / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /</li> <li>■ 開発環境 C 言語 / ルネサス統合環境 (CS+, Hew, HIM) / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボット P R 地区大会の時よりもスムーズな走行を目指します。</li> </ul>
<p><b>CB06</b> RaspberryRX (ラズベリーアールエックス) 参加者: 塚本 洋平 所属: M のマウス部</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 市販のキットを利用 / 期間: 3 日 [電気系] 市販のキットを改造 / 期間: 改造に数日 [ソフト] 自分で作ったオリジナルプログラム / 期間: 3 か月</li> <li>■ スバック Raspberry Pi Mouse V3 / 130 x 103 x 155 [mm] 807[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪 / 直径 48mm 幅 7mm 補助輪なし 最高速度: 直線 0.6[m/s] / 加速度 0.64[m/s/s] / 旋回 0.015[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン RX系 / Renesas RX63N / 96[MHz] / ROM 2 [MB] / RAM 256 [kB] / Data Flash 32 [kB] / その他 ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / ETOP POWER</li> <li>■ モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / ミネベア 17PM-K064U モータドライバ IC: SLA7070</li> <li>■ 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) /</li> <li>■ 開発環境 C 言語 / ルネサスコンパイラ / Emacs / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボット P R アールティ社さんの Raspberry Pi Mouse を若干改造して RX マイコン基板を組み合わせました。</li> </ul>

クラシックマウス競技

<p><b>CB07</b> Pi:Co Classic 3s (ピーコ クラシック スリーエス) 参加者: 中村 壮汰 所属: 株式会社アールティ</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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: 1 週間 [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: 3 週間</li> <li>■ スペック 120 x 73 x 80 [mm] 520[g] 機構: 左右 (2 輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2 輪 / 直径 46mm 幅 7.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 2000[m/s] / 加速度 2[m/s/s] / 旋回 400[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン RX 系 / Renesas RX631 / 96[MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 32 [kB] / その他 ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / MATCHED</li> <li>■ 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:</li> <li>■ 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) /</li> <li>■ 開発環境 C 言語 / ルネサスコンパイラ / ルネサス統合環境 (CS+, Hew, HIM) / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボット P R 斜め走行を実装しました。</li> </ul>
<p><b>CB08</b> 卯月紅 (ウツキ クレナイ) 参加者: 奥村 耀 所属: 株式会社アールティ</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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</li> <li>■ スペック Pi:Co Classic3 (ESP32 版) / 120 x 73 x 80 [mm] 520[g] 機構: 左右 (2 輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2 輪 / 直径 44mm 幅 7.5mm 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 0.4[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ESP32 系 / Espressif ESP32-S3-WROOM-1-N16R8 / 240[MHz] / ROM 384 [kB] / RAM 512 [kB] / Data Flash 16 [MB] / ESP32 ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / ETOP POWER</li> <li>■ 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: SLA7078MRT</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 4 [個] / コーデンシ / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / 可視光センサ: 4 [個] / OPTO サプライ / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /</li> <li>■ 開発環境 Arduino IDE / CAD: KiCAD</li> <li>■ 探索アルゴリズム 左手法</li> <li>■ ロボット P R 市販キットそのままです。 拡張左手法に挑戦。 完走を目指して。 / 紹介サイト <a href="https://rt-net.jp/mobility/archives/25937">https://rt-net.jp/mobility/archives/25937</a></li> </ul>
<p><b>CB09</b> 研修で使った Pi:Co (ケンシュウデツカッタピーコ) 参加者: 山本 晃暉 所属: 株式会社アールティ</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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: 1 週間 [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: 1 ヶ月</li> <li>■ スペック 120 x 73 x 80 [mm] 520[g] 機構: 左右 (2 輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2 輪 / 直径 46mm 幅 7.5mm 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 0.4[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン RX 系 / Renesas Renesas RX631 / 96[MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 32 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / ETOP</li> <li>■ 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: SLA7078MPRT</li> <li>■ 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) /</li> <li>■ 開発環境 C 言語 / ルネサスコンパイラ / VS Code / ルネサス統合環境 (CS+, Hew, HIM) / CAD: なし</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボット P R 研修期間中に実装した等速円運動スラロームと、ESP32-S3 版 Pi:Co のコードを一部バックポートして利用しています。 比較的安定してスラローム走行を行えるようになっています。 頑張っ速度を上げていきたいです。 / 紹介サイト <a href="https://rt-net.jp/mobility/archives/25885">https://rt-net.jp/mobility/archives/25885</a></li> </ul>
<p><b>CB10</b> おっちょこちょい Pi:Co (オッチョコチョイピコ) 参加者: アイン クアン 所属: 株式会社アールティ</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 市販のキットを利用 / 期間: 3 [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</li> <li>■ スペック Pi:Co Classic3 の RX 版を使用しています / 120 x 74 x 80 [mm] 520[g] 機構: 左右 (2 輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2 輪 / 直径 44mm 幅 2mm 補助輪なし 最高速度: 直線 1.2[m/s] / 加速度 1.5[m/s/s] / 旋回 0.8[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン RX 系 / Renesas RX631P / [MHz] / ROM [kB] / RAM [kB] / Data Flash [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / ETOP Power</li> <li>■ 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:</li> <li>■ センサ 可視光センサ: 4 [個] / / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /</li> <li>■ 開発環境 C 言語 / VS Code / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボット P R 市販の Pi:Co Classic3 のキットのハードウェアを使って、全面探索と斜め走行を実装しました。</li> </ul>

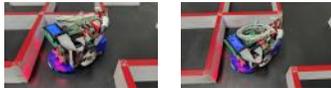
クラシックマウス競技

<p><b>CB11</b> 初チューミマイ (ショチュウミマイ) 参加者: 中原 弘貴 所属: 株式会社アールティ</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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週間</li> <li>■ スペック Pico / 120 x 74 x 80 [mm] 520[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪 / 直径 44mm 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]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系 / Renesas RX631 / 96[MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 32 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 1000[mAh] /</li> <li>■ 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:</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 4 [個] / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /</li> <li>■ 開発環境 C 言語 / ルネサスコンパイラ / ルネサス統合環境 (CS+, Hew, HIM) / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR 市販の Pi:Co Classic3 のキットそのままですが、キットを買えばここまでできるということを見せればと思います。</li> </ul>
<p><b>CB12</b> ピコダス (ピコダス) 参加者: 菅野 瞭子 所属: 株式会社前川製作所</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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: 1週間 [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: 6か月</li> <li>■ スペック Pi:Co Classic3 / 120 x 73 x 80 [mm] 520[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪 / 直径 48mm 幅 8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 1[m/s] / 加速度 1.5[m/s/s] / 旋回 0.5[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン RX系 / Renesas RX631 / 100[MHz] / ROM 258 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 32 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / TURNIGY</li> <li>■ 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: サスケン、SLA7078MPRT</li> <li>■ 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) / 赤</li> <li>■ 開発環境 C 言語 / ルネサスコンパイラ / ルネサス統合環境 (CS+, Hew, HIM) / CAD: キットのため、ツール等は未使用</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR 初参加のため、まずは基本的な実装と安定した走行を心掛けました。</li> </ul>
<p><b>CB13</b> トップギア (トップギア) 参加者: 大西 蒼汰 所属: 滋賀職業能力開発短期大学校</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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] 学校やサークルにすでにあった機体 / 期間: 1週間 [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: 7ヶ月</li> <li>■ スペック Pi:Co Classic3 (ESP32版) マイクロマウス学習キット / 120 x 73 x 80 [mm] 520[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪 / 直径 44mm 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]</li> <li>■ 使用マイコン ESP32系 / Espressif ESP32-S3-WROOM-1-N16R8 / 240[MHz] / ROM 384 [kB] / RAM 512 [kB] / Data Flash 16 [kB] / ESP32 ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / TURNIGY 1000mAh</li> <li>■ 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</li> <li>■ 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) /</li> <li>■ 開発環境 C 言語 / その他言語 / GCC / その他コンパイラ / Arudino IDE / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR Pi:Co 杯部門での優勝を目指しているため、無改造の Pi:Co Classic3 で出場。そのためマウスの機体を改造することはできなかった。その分、プログラミングには力を入れた。・プログラムは主に Pi:Co Classic3 のサンプルプログラムを改良した。・安定して走行できるギリギリの速さまでスピードを上げた。・光センサの値を調整し、マウスが反応しやすい値を探究した。</li> </ul>
<p><b>CB14</b> 近能大マウス (キンノウダイマウス) 参加者: 福岡 幸奈 所属: 近畿職業能力開発大学校</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 学校やサークルにすでにあった機体 / 期間: [電気系] 学校やサークルにすでにあった機体 / 期間: [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: 6ヶ月</li> <li>■ スペック 120 x 73 x 80 [mm] 520[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪 / 直径 480mm 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]</li> <li>■ 使用マイコン RX系 / Renesas R5F5631MDDFM / 96[MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / kyPOM</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / ミネベア 17PM-K777UN01CN モータドライバ IC: サンケン SLA7078MPRT</li> <li>■ 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) /</li> <li>■ 開発環境 Renesas 開発ソフト or コンパイラ / CAD: 市販キットのため未使用</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR</li> </ul>

クラシックマウス競技

<p><b>CB15</b> 近畿能開大 (キンキノウカダイ) 参加者: 片岡 廣二 所属: 近畿職業能力開発大学校</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 学校やサークルにすでにあった機体 / 期間: [電気系] 学校やサークルにすでにあった機体 / 期間: [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: 6ヶ月</li> <li>■ スペック 120 x 73 x 80 [mm] 520[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪/直径480mm 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]</li> <li>■ 使用マイコン RX系/Renesas R5F5631MDDFM/96[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 64 [kB]/Data Flash [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セルor本]/11.1[V]/1000[mAh]/KypOM</li> <li>■ モータ 走行用: DCモータ 2 [個]/ ミネベア 17PM-K777UN01CN モータドライバIC: サンケン SLA7078MPRT</li> <li>■ 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) /</li> <li>■ 開発環境 Renesas 開発ソフト or コンパイラ / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR</li> </ul>
<p><b>CB16</b> レッドスター (レッドスター) 参加者: 谷口 幸士郎 所属: 大阪電気通信大学 自由工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 市販のキットを利用 / 期間: [電気系] 市販のキットを利用 / 期間: [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間:</li> <li>■ スペック 120 x 73 x 80 [mm] 520[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 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]</li> <li>■ 使用マイコン RX系/Renesas RX-631/96[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 64 [kB]/Data Flash 32 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セルor本]/11.1[V]/1000[mAh]/ETOP POWER</li> <li>■ 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: SLA7078MPRT</li> <li>■ センサ 可視光センサ:4 [個]/ ST-1KL3A.4 / 距離センサ (反射光量をAD変換) /</li> <li>■ 開発環境 C言語/ルネサスコンパイラ / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR 時間がなくてサンプルプログラムからあまり変更点はないですが、他のPi:Coよりもイケてると思います。</li> </ul>
<p><b>CB17</b> だいふく (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</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 市販のキットを利用 / 期間: (おそらく1ヶ月ほど) [電気系] 学校やサークルにすでにあった機体 / 期間: (おそらく1ヶ月ほど) [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: (おそらく1ヶ月ほど)</li> <li>■ スペック Pi:co/ 120 x 73 x 80 [mm] 520[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪/直径48mm 幅7.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 1.0[m/s]/加速度 1.5[m/s/s]/旋回 0.5[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン RX系/Renesas アルティ RX-631/100[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 64 [kB]/Data Flash 32 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セルor本]/21.6[V]/1000[mAh]/不明</li> <li>■ 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: SLA7078MPRT</li> <li>■ センサ 赤外線センサ:4 [個]/ ST-1KL3A.4 / 距離センサ (反射光量をAD変換) /</li> <li>■ 開発環境 C言語/ルネサス統合環境 (CS+, Hew, HIM) / CAD: 不使用</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR 主な改良点は、最短走行時のゴール座標に壁がなければ1区間多く直進するプログラムを追加しました。</li> </ul>
<p><b>CB18</b> ヒビ (ヒビ) 参加者: 吉田 拓磨 所属: 大阪電気通信大学 自由工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 学校やサークルにすでにあった機体 / 期間: 3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</li> <li>■ スペック 120 x 90 x 100 [mm] 750[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪/直径47.5mm 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]</li> <li>■ 使用マイコン H8系/Renesas H8 3694F/20[MHz]/ROM 32 [kB]/RAM 2 [kB]/Data Flash 0 [kB]/AKI-H8 ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セルor本]/11.1[V]/850[mAh]/Kypom</li> <li>■ 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</li> <li>■ 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) /</li> <li>■ 開発環境 C言語/GCC/GDLソフト / CAD: Autodesk Fusion 360</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR 前回の大会からの変更点は、主に底板の付け替えとステッピングモーターです。底板は平ネジで柱を止めるために、平ネジの頭分板を削ってポケット加工を行い、走行時の干渉を減らしつつ走ることが出来ます。また、センサー位置を前方にし3Dプリンターで作成した、前板とバッテリーケースで、柱にぶつかっても止まりにくくなりました。</li> </ul>

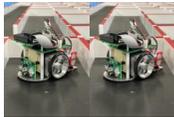
クラシックマウス競技

<p><b>CB19</b> ラットロボット ver2.0 (ラットロボットバージョンニーテンゼロ) 参加者: 田中 翔麒 所属: 大阪電気通信大学 自由工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 四ヶ月くらい [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 / 期間: 四ヶ月くらい [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 四ヶ月くらい</li> <li>■ スペック 110 x 95 x 92 [mm] 753[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪/直径 49.1mm 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]</li> <li>■ 使用マイコン H8系/Renesas H8 3694F/20[MHz]/ROM 32 [kB]/RAM 2 [kB]/Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本]/11.1[V]/850[mAh]/kyPOM</li> <li>■ 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</li> <li>■ 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) /</li> <li>■ 開発環境 C言語/GOL ソフト / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR 機械面は、関西地区大会のときよりもモータを大きいものに変更し下板をアルミ板を使用し改良しました。 ソフト面は、一応スラローム走行をできるようにしたのですが、大会当日のセンサーの調子でスラローム走行をすかどうかわかりません。</li> </ul>
<p><b>CB20</b> chipstar Ver.2.0 (チップスター バージョンニーテンゼロ) 参加者: 竹内 智亮 所属: 大阪電気通信大学 自由工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 3カ月 [電気系] その他 / 期間: 3カ月 [ソフト] その他 / 期間: 1カ月半</li> <li>■ スペック 90 x 75 x 35 [mm] 124[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪/直径 24.65mm 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]</li> <li>■ 使用マイコン RX系/Renesas RX631/96[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 64 [kB]/Data Flash 32 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セル or 本]/7.2[V]/300[mAh]/KYPOM</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個]/ FAULHABER (1717T006SR-IEH2-512) モータドライバ IC: TOSHIBA TB6612FNG</li> <li>■ 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]/ ICM-42688 / AD変換して取込む /</li> <li>■ 開発環境 C言語/ルネサス統合環境 (CS+, Hew, HIM) / CAD: fusion360, KiCAD</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR マイクロマウスを初めて約4年、自由工房OBの合田先輩のマウスを参考にして、初めて自作マウスに挑戦しました。 このテクニカルデータを書いている時はまだ、センサーも付けることができていません。 4月から製作を始めたのですが、回路や、PWM制御、ジャイロセンサーなど分からないことが多くとても苦労しました。 大会当日、無事に機体が完成し、完走できていることを願っています。 来年から社会人になりますが、このマウスで今後も引き続き、大会に出場して技術を磨き、入賞を目指して努力していきたいと思えます。</li> </ul>
<p><b>CB21</b> Roll Alone (ローラロン) 参加者: 藤本 裕人 所属: 大阪電気通信大学 自由工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 6か月間くらい [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 / 期間: 6か月間くらい [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 11か月間くらい</li> <li>■ スペック 110 x 90 x 87 [mm] 724.6[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪/直径 51mm 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]</li> <li>■ 使用マイコン H8系/Renesas H8 3694F/20[MHz]/ROM 32 [kB]/RAM 2 [kB]/Data Flash 0 [kB]/AKI-H8 ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本]/11.1[V]/850[mAh]/kyPOM</li> <li>■ 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-C3 モータドライバ IC: VEXTA EIC4311 8425</li> <li>■ 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) /</li> <li>■ 開発環境 C言語/GCC/VS Code / CAD: Autodesk Fusion360</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR 筐体をアルミニウムからプラスチックに変更し、デザイン性と機能性を兼ね備えた新しいスタイルを実現しました。</li> </ul>
<p><b>CB22</b> 駄菓子運搬機くん (ダガシウンパンキクン) 参加者: 久世 実優 所属: 大阪電気通信大学 自由工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 一ヶ月くらい [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 / 期間: 一ヶ月くらい [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 一ヶ月くらい</li> <li>■ スペック 120 x 92 x 95 [mm] 750[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪/直径 46.3mm 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]</li> <li>■ 使用マイコン H8系/Renesas H8 3694F/20[MHz]/ROM 32 [kB]/RAM 2 [kB]/Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本]/11.1[V]/850[mAh]/kyPOM</li> <li>■ 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</li> <li>■ 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) /</li> <li>■ 開発環境 C言語/GCC / CAD: Autodesk Fusion</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR 昨年まではセンサーが3つでしたが、今年からセンサーを4つに増やしました。それに伴ってセンサーが4つで問題なく動くよう、プログラムも改良しました。 センサーを4つにしたことで、昨年の大会よりも安定した走行ができるようになりました。 今回は入れていませんが、センサーを4つにしたことで斜め走行もやりやすいそうです。次回は斜め走行のプログラムを入れることが現時点での目標です。</li> </ul>

クラシックマウス競技

<p><b>CB23</b>                  鯽 (ブリ)                  参加者: 堂本 剛志                  所属: 大阪電気通信大学 自由工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 6 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: 6 か月</li> <li>■ スバック 120 x 68.3 x 88.2 [mm] 720[g] 機構: 左右 (2 輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2 輪 / 直径 49.3mm 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]</li> <li>■ 使用マイコン H8 系 / Renesas H8 3694F / 20[MHz] / ROM 32 [kB] / RAM 2 [kB] / Data Flash 0 [kB] / AKI-H8 ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 850[mAh] / kyPOM</li> <li>■ 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</li> <li>■ センサ 可視光センサ: 3 [個] / コーデシ ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /</li> <li>■ 開発環境 GDL ソフト / CAD: Fusion360</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボット PR ロボットの特徴は、タイヤとモーターの大きさと下板の素材がアルミなどです。サンプルプログラムの他、スピードを変えるプログラムと車体位置を補正する壁あてを 2 回行うプログラム、そして区間加速するプログラムを入れてます。しきい値の調整に力を入れ、安定して完走できるようにしました。</li> </ul>
<p><b>CB24</b>                  トアルティ (トアルティ)                  参加者: 田中 大喜                  所属: 大阪電気通信大学 自由工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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] 学校やサークル製のプリント基板 / 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: 4 ヶ月</li> <li>■ スバック 110 x 80 x 70 [mm] 300[g] 機構: 左右 (2 輪) 速度差方式 吸引機構 無し 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]</li> <li>■ 使用マイコン H8 系 / Renesas H83694F / 20[MHz] / ROM 32 [kB] / RAM 2 [kB] / Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 850[mAh] / Kypom</li> <li>■ 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 PKP213U0SA モータドライバ IC: サンケン SLA707B</li> <li>■ センサ 可視光センサ: 3 [個] / コーデシ ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / 特になし</li> <li>■ 開発環境 SQL ソフト / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボット PR 特徴としては地区大会の反省を生かしてプログラムの調整をした初心用のマウスです出来映えに関しては形にはなっていると完成したとき感じました。初めての全国大会なので無事完走できることを祈っています。</li> </ul>
<p><b>CB25</b>                  電ヲ鼠 (デンキネズミ)                  参加者: 山之内 咲人                  所属: 大阪電気通信大学 自由工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 9 か月 [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 / 期間: 9 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: 9 か月くらい</li> <li>■ スバック 126 x 91 x 98 [mm] 700[g] 機構: 左右 (2 輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2 輪 / 直径 47mm 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]</li> <li>■ 使用マイコン H8 系 / Renesas H8 3694 / 20[MHz] / ROM 32 [kB] / RAM 2 [kB] / Data Flash 0 [kB] / AKI-H8 ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 850[mAh] / KyPOM</li> <li>■ 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</li> <li>■ センサ 可視光センサ: 3 [個] / コーデシ ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /</li> <li>■ 開発環境 C 言語 / GCC / GDL ソフト / CAD: AutoDeskFusion360</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボット PR 課題に追われ、時間が十分に確保できない中頑張って作りました。</li> </ul>
<p><b>CB26</b>                  RapidRunner (ラピッドランナー)                  参加者: 山本 宇恭                  所属: 大阪電気通信大学 自由工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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: 1 か月</li> <li>■ スバック 110 x 80 x 70 [mm] 300[g] 機構: 左右 (2 輪) 速度差方式 吸引機構 無し 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]</li> <li>■ 使用マイコン H8 系 / Renesas H8 3694F / 20[MHz] / ROM 32 [kB] / RAM 2 [kB] / Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 850[mAh] / kyPOM</li> <li>■ 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</li> <li>■ センサ 可視光センサ: 3 [個] / コーデシ ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /</li> <li>■ 開発環境 C 言語 / GCC / VS Code / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボット PR このロボットは、サークルで提供された設計図とソースコードに基づいた教育用マウスです。はんだ付けは極力きれいに、組み立ても丁寧に仕上げられており、全体的な出来栄には自信があります。小型のステッピングモータを採用し、それに伴いタイヤは直径 24mm の小型であるため、コンパクトかつ軽量ながらスムーズな動作を実現しています。前面には 3 つの可視光距離センサを搭載し、センサの位置はロボットを区画の中央に合わせて柱にぴったり合うよう調整しているため、正確な距離測定を可能にしています。探索方法には足立法を採用し、効率的な迷路探索を実現しています。全体として、安定した性能と高い完成度を誇るロボットです。</li> </ul>

クラシックマウス競技

<p><b>CB27</b> でんちゅう (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</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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</li> <li>■ スペック 113 x 73 x 90 [mm] 720[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪/直径 48mm 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]</li> <li>■ 使用マイコン H8系/Renesas H8 3694/20[MHz]/ROM 32 [kB]/RAM 2 [kB]/Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セルor本]/11.1[V]/850[mAh]/KyPOM</li> <li>■ 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</li> <li>■ 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) /</li> <li>■ 開発環境 C言語/GCC / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR 前回参加した大会に比べて追加した点はゴール値をボタンで決められるようにしたのと、3回曲がったら壁当てをするプログラムとスラロームのプログラムを追加しました。</li> </ul>
<p><b>CB28</b> ラオシューロン (ラオシューロン) 参加者: 笹村 遼空 所属: 大阪電気通信大学 自由工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 4 カ月 [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 / 期間: 4 カ月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 4 カ月</li> <li>■ スペック 116 x 70 x 98 [mm] 720[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪/直径 47mm 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]</li> <li>■ 使用マイコン H8系/Renesas H8 3694F/20[MHz]/ROM 32 [kB]/RAM 2 [kB]/Data Flash 0 [kB]/AKI-H8 ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セルor本]/11.1[V]/850[mAh]/kyPOM</li> <li>■ 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</li> <li>■ センサ 赤外線センサ:3 [個]/ コーデンシ ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /</li> <li>■ 開発環境 C言語/GDLソフト / CAD: Fusion360</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR 前回から新たにスラロームをプログラムに構築したり、速度の調整やセンサーの微調整を行い、いっそきれいに走るように調整しました</li> </ul>
<p><b>CB29</b> Explorer (エクスプローラ) 参加者: 藤形 悠生 所属: 大阪電気通信大学 自由工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 約 4ヶ月くらい [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 / 期間: 約 3ヶ月くらい [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 約 1 ヶ月くらい</li> <li>■ スペック 128 x 98 x 94 [mm] 750[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪/直径 47mm 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]</li> <li>■ 使用マイコン H8系/Renesas H8 3694F/20[MHz]/ROM 32 [kB]/RAM 2 [kB]/Data Flash 0 [kB]/AKI-H8 ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セルor本]/11.1[V]/850[mAh]/kyPOM</li> <li>■ 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</li> <li>■ 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) /</li> <li>■ 開発環境 C言語/GCC / CAD: Autodesk Fusion</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR 前回の大会からスラロームを実装しました。安定した走行が出来るように何度も調整をし、走れるようにしました。しかし、実際の迷路ではではセンサーの誤差や床の摩擦の影響で、想定通りの動作にならないこともありました。そのため、パラメータの微調整を重ね、旋回時の角度制御をより精密に調整しました。</li> </ul>
<p><b>CB30</b> GOAL (ゴール) 参加者: 大橋 磨人 所属: 大阪電気通信大学 自由工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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</li> <li>■ スペック 129 x 90 x 94 [mm] 1000[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪/直径 48mm 幅 8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 0[m/s]/加速度 0[m/s/s]/旋回 0[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン H8系/Renesas H8 3694F/20[MHz]/ROM 32 [kB]/RAM 2 [kB]/Data Flash 0 [kB]/AKI-H8 ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セルor本]/11.1[V]/850[mAh]/OR VCANZ</li> <li>■ 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 PKE243A-C3 モータドライバ IC: ベクスタ EIC4311 1N07</li> <li>■ 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) /</li> <li>■ 開発環境 C言語/GCC / CAD: autodesk fusion 360</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR ロボットの特徴として底面が平らになるようにねじの厚みの分穴をあけていて満足いくものが作れましたまたセンサーなどが外しやすいように取っ手をつけるなどして扱いやすくしています。ほかには左右のセンサーの照射位置を合わせることで走行時の安定性を上げました。</li> </ul>

クラシックマウス競技

<p><b>CB31</b> Mercury (マーキュリー) 参加者: 高榮 陽平 所属: 大阪電気通信大学 自由工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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: 2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</li> <li>■ スペック 123.60 x 66.90 x 70 [mm] 850[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪 / 直径 47mm 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]</li> <li>■ 使用マイコン H8系/Renesas H8 3694F/20[MHz] / ROM 32 [kB] / RAM 2 [kB] / Data Flash 0 [kB] / AKI-H8 ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 850[mAh] / kypom</li> <li>■ 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</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 3 [個] / コーデンシ ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / 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) /</li> <li>■ 開発環境 C言語/GDL ソフト / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR 底の基盤に合うようにセンサーの位置、値を調整しました。配線が邪魔にならないように位置を調整しています。底板を金属 3D プリンターで作りました</li> </ul>
<p><b>CB32</b> ハイスベック α (ハイスベックアルファ) 参加者: 岸田 純弥 所属: 大阪電気通信大学 自由工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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] 学校やサークルの設計、ユニバーサル / 期間: 5ヶ月 [ソフト] 本や Web のサンプルプログラムを改良 / 期間: 6ヶ月</li> <li>■ スペック 90 x 75 x 40 [mm] 130[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪 / 直径 26mm 幅 9.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]</li> <li>■ 使用マイコン RX系/Renesas RX631/96[MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 32 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セル or 本] / 7.2[V] / 300[mAh] / Kypom</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / FAULHABER 1717T003SR-3V モータドライバ IC: TB6612 FNG</li> <li>■ 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] / ICM-42688 / AD変換して取込む /</li> <li>■ 開発環境 C言語/ルネサスコンパイラ/ルネサス統合環境 (CS+, Hew, HIM) / CAD: fusion360, kicad</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR ロボットの特徴は好きな色が青なのでできる限り青で統一させているところです。自作マウスの知識が何も無く、卒業された先輩の回路図を教えてください、製作しました。スラロームでの走行を安定させるために調整をしました。</li> </ul>
<p><b>CB33</b> マウスくん (マウスくん) 参加者: 中谷 祐太 所属: 大阪電気通信大学 自由工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 4ヶ月 [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 / 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: 4ヶ月</li> <li>■ スペック 90 x 75 x 26 [mm] 120[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪 / 直径 24.5mm 幅 7.2mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]</li> <li>■ 使用マイコン RX系/Renesas RX631/96[MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 32 [kB] / AKI-RX ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 300[mAh] / Kypom</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / FAULHABER 1717T003SR-3V モータドライバ IC: TB6612FNG</li> <li>■ センサ 可視光センサ: 4 [個] / ST-1K3A / 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 / AD変換して取込む /</li> <li>■ 開発環境 C言語/ルネサス統合環境 (CS+, Hew, HIM) / CAD: auto CAD</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR このロボットは先輩のデータを流用して作成しました。今回が初めての DC モーターのマウスなので色々分からないことが多くて大変でした。学生大会では完走し、良いタイムで走ることができたので、今回は更に良い走りをしたいと思います。</li> </ul>
<p><b>CB34</b> マグロ (マグロ) 参加者: 宇藤 寿宗 所属: 大阪電気通信大学 自由工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 四ヶ月半 [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 / 期間: 四ヶ月 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 六か月</li> <li>■ スペック 118.35 x 92.6 x 82.7 [mm] 750[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪 / 直径 49.1mm 幅 5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 0.9[m/s] / 加速度 0.3[m/s/s] / 旋回 0.4[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン H8系/Renesas H8 3694F/20[MHz] / ROM 32 [kB] / RAM 2 [kB] / Data Flash 0 [kB] / AKI-H8 ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 850[mAh] / kyPOM</li> <li>■ 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 PKE243A-L モータドライバ IC: サンケン SLA7078</li> <li>■ センサ 可視光センサ: 3 [個] / コーデン ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /</li> <li>■ 開発環境 C言語/GCC / CAD: Autodesk Fusion</li> <li>■ 探索アルゴリズム 足立法</li> <li>■ ロボットPR スラローム走行、最短走行の加減速を導入しました。さらに姿勢制御がないため安定しませんが、3区間だけ斜め走行することも可能です。迷路探索時はスラローム安定のために速度を落としています。また、最短走行の計算を行きの探索走行と帰りの探索のゴール時に行うので、一度ゴールすれば最短走行をすることが出来ます。</li> </ul>

クラシックマウス競技

CB35

響 CM (ヒビキクラシックマウス)

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: 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: 1 ヶ月  
 ■ スバック サークル標準機 (鈴木先生) / 120 x 90 x 100 [mm] 751.1[g] 機構: 左右 (2 輪) 速度差方式 吸引機構 無し 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] / AKI-H8 ボード使用  
 ■ 電池 ? / 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 PKP243A-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 C 言語 / GCC / CAD: KiCad, Fusion360  
 ■ 探索アルゴリズム 足立法  
 ■ ロボット P R 柱や壁に当たらないことがベストですが軽く当たってしまった時、コースに復帰するようにマウスの下板にバンパーのような物を作りました。下板の形は PiCo に似ていると思います。安定してスラローム走行ができると直進区間が来た時に加速するプログラムを作りました。探索走行モード時、マップデータにバグを起こしてしまった時、一部条件付きになりますがバグを取り除くプログラムを実装しました。 / 紹介サイト <https://youtu.be/ZKcIdw9ZU2A>

CB36

騒速 (ソハヤ)

参加者: 坂上 公哉

所属: 大阪電気通信大学 自由工房

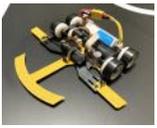


■ 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 一ヶ月 [電気系] 学校やサークル製のプリント基板 / 期間: 一ヶ月くらい [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間: 一ヶ月くらい  
 ■ スバック 110 x 95 x 90 [mm] 700[g] 機構: 左右 (2 輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2 輪 / 直径 47mm 幅 5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 [m/s] / 加速度 [m/s/s] / 旋回 [m/s]  
 ■ 使用マイコン H8 系 / Renesas H8 3694F / 20[MHz] / ROM 32 [kB] / RAM 2 [kB] / Data Flash 0 [kB] / AKI-H8 ボード使用  
 ■ 電池 ? / 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 赤外線センサ: 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 C 言語 / GDL ソフト / CAD: Autodesk Fusion 360, kicad  
 ■ 探索アルゴリズム 足立法  
 ■ ロボット P R 関西地区大会で初めて順位を取れた機体です。スラロームや区間加速など色々導入してます。

ロボットレース競技

<p><b>RT01</b> 響 RT (ヒビキロボットレース) 参加者: 山口 拓也 所属: 大阪電気通信大学 自由工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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: 2週間 [ソフト] 自身で作ったオリジナルプログラム / 期間: 2週間</li> <li>■ スペック 120 x 120 x 43 [mm] 200[g] 機構: 左右 (4輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 動輪: 4輪 / 直径 24.7mm 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]</li> <li>■ 使用マイコン ESP32系 / Espressif ESP32-S3 / 最大 240 [MHz] / ROM 384 [kB] / RAM 512 [kB] / Data Flash 16 [MB] / Arudino Nano ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セル or 本] / 7.4 [V] / 300 [mAh] / kypom</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / FAULHABER 1717T006SR-6V モータドライバ IC: DRV8835</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 5 [個] / T P R - 1 0 5 F / ラインセンサ (反射光量を AD 変換) / エンコーダ: 2 [個] / IWH2-1024 / 磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 C言語 / C++ / Arudino IDE / CAD: KiCad8.0、Fusion360</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり</li> <li>■ ロボット P R 今回初めて四輪&amp;吸引ありの機体を製作しました。コーナを曲がりやすくするため、四輪中二輪をドリフトタイヤにしています。機体の状態を分かりやすくするためディスプレイを搭載しています。マイコンは ArduinoNanoESP32 を搭載しました。初心者でも大会に参加しやすいよう設計しています。 / 紹介サイト <a href="https://soundrobot.hatenablog.com/?_gl=1*vd3uac*_gcl_au*MTE50TQ50TA0M4xNzE2NDA3NzIx">https://soundrobot.hatenablog.com/?_gl=1*vd3uac*_gcl_au*MTE50TQ50TA0M4xNzE2NDA3NzIx</a></li> </ul>
<p><b>RT02</b> すずつき (スズツキ) 参加者: 新谷 健太郎 所属: 大阪電気通信大学 自由工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] / 期間: [電気系] / 期間: [ソフト] / 期間:</li> <li>■ スペック x x [mm] [g] 機構: 吸引機構 未回答 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]</li> <li>■ 使用マイコン / [MHz] / ROM [kB] / RAM [kB] / Data Flash [kB]</li> <li>■ 電池 ? / [セル or 本] / [V] / [mAh] / モータ関係: ? / [セル or 本] / [V] / [mAh] /</li> <li>■ モータ 走行用: [個] / モータドライバ IC:</li> <li>■ センサ</li> <li>■ 開発環境 / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム 未回答</li> <li>■ ロボット P R</li> </ul>
<p><b>RT03</b> ディーピンパクト (ディーピンパクト) 参加者: 佐久間 健太 中根 由希菜 所属: セナ</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 市販のキットを改造 / 期間: 3か月 [電気系] 市販のキットを改造 / 期間: 3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</li> <li>■ スペック トレーニングトレーサー / 115 x 130 x 40 [mm] 140[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪 / 直径 26mm 幅 10mm 補助輪なし 最高速度: 直線 未測定 [m/s] / 加速度 未測定 [m/s/s] / 旋回 未測定 [m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系 / STmicro Nucleotide-f303k8 / 72 [MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 16 [kB] / Data Flash 64 [kB] / Nucleo ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 4 [セル or 本] / 1.2 [V] / 680 [mAh] / Panasonic</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / CHF-GM12-N20VA モータドライバ IC: DRV8835</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 10 [個] / LBR-127HLD / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /</li> <li>■ 開発環境 Arudino IDE / CAD: KiCad</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし</li> <li>■ ロボット P R ソフト面では、既存のサンプルプログラムに少し手を加えたりして、より速く走ることができるように工夫しています。ハードでは、市販の機体を少し改造し、マーカーセンサの位置を別の場所に移設したりなどを行いました。</li> </ul>
<p><b>RT04</b> マーモット (マーモット) 参加者: 岩瀬 達彦 荒井 結菜 所属: リスタート</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 本や Web の図面を参考 / 期間: 6か月 [電気系] 本や Web の設計図でユニバーサル基板 / 期間: 6か月 [ソフト] 本や Web のサンプルプログラムを改良 / 期間: 2か月</li> <li>■ スペック 195 x 155 x 50 [mm] 160[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 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]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系 / STmicro Nucleotide-f303k8 / 72 [MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 16 [kB] / Data Flash 64 [kB] / Nucleo ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 4 [セル or 本] / 1.2 [V] / 680 [mAh] / Panasonic</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / DCX 10 L モータドライバ IC: DRV8835</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: [個] / LBR-127HLD / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /</li> <li>■ 開発環境 C++ / Arudino IDE / STM32CubeIDE / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし</li> <li>■ ロボット P R</li> </ul>

ロボットレース競技

<p><b>RT05</b> ドラえもん (ドラエモン) 参加者: 湯川 慎一</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 市販のキットを改造 / 期間: 1日 [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日</li> <li>■ スペック 170 x 170 x 54 [mm] 460[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 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]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系 / Atmel Arduino NANO / 16[MHz] / ROM 32 [kB] / RAM 2 [kB] / Data Flash 2 [kB] / Arduino Nano ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 350[mAh] / FULLY MAX 製</li> <li>■ 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</li> <li>■ 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) / ジャイロセンサ: 1 [個] / MPU-6050 / AD変換して取込む / エンコーダ: 1 [個] / REL18-100BP / 光学式 /</li> <li>■ 開発環境 C言語 / Arduino IDE / CAD: SOLIDWORKS</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり</li> <li>■ ロボットPR 終わりがなき未完成ロボット</li> </ul>
<p><b>RT06</b> Taruga06 (タルーガ ゼロロク) 参加者: 黄 仁大</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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プログラム / 期間: 6ヶ月</li> <li>■ スペック 125 x 165 x 15 [mm] 120[g] 機構: 左右 (4輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 4輪 / 直径 25mm 幅 10mm 補助輪なし 最高速度: 直線 3.5[m/s] / 加速度 5[m/s/s] / 旋回 1[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン RX系 / Renesas R5F571MFCDFP / 240[MHz] / ROM 64 [kB] / RAM 512 [kB] / Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セル or 本] / 8.4[V] / 300[mAh] / BetaFPV</li> <li>■ モータ 走行用: DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1331 モータドライバ IC: TB6612FNG</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 18 [個] / TPR105 / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / エンコーダ: 2 [個] / FAULHABER IE2-400 / 磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 C言語 / ルネサス統合環境 (CS+, Hew, HIM) / CAD: EAGLE、Fusion360</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり</li> <li>■ ロボットPR 頑張ります!</li> </ul>
<p><b>RT07</b> linelight v2 beta (ラインライト ブイツー ベータ) 参加者: 林 康平 所属: 京都コンピュータ学院 制御通信部 CINCS</p>  	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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プログラム / 期間: 5ヶ月</li> <li>■ スペック 136.40 x 139 x 21.991 [mm] 110[g] 機構: 左右 (4輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 動輪: 4輪 / 直径 23mm 幅 7.5mm 補助輪なし 最高速度: 直線 5[m/s] / 加速度 15[m/s/s] / 旋回 2[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32H723VGT6 + MB85RS4MT(FRAM) / 550[MHz] / ROM 1.024 [MB] / RAM 564 [kB] / Data Flash 512 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 300[mAh] / BetaFPV</li> <li>■ モータ 走行用: DCモータ 2 [個] / MAXON DCX12L 4.5V モータドライバ IC: Monolithic Power Systems Inc. MP6551GQB 吸引 DCモータ 1 [個] / aitando M716PA</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 16 [個] / Letex Technology Corp. LBR-123F / ラインセンサ (反射光量を AD 変換) / SPI 接続 ADC を使用 (MAX11128ATI+) ジャイロセンサ: 1 [個] / STMicroelectronics LSM6DSRXTR / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / MAXON ENX 10 EASY / 磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 C言語 / C++ / Python / 生成 AI / STM32CubeIDE / VS Code / CAD: Autodesk Fusion / KiCad 8.0</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり</li> <li>■ ロボットPR 前作の不満点を改善した v2 の試作です。</li> </ul>
<p><b>RT08</b> CC_LTIV ~Beetle~ (シーシーエルティーフォー ビートル) 参加者: 中江 友則 所属: 京都コンピュータ学院 制御通信部 CINCS</p>  	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 16か月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 16か月 [ソフト] 自身で作ったオリジナルプログラム / 期間: 16か月</li> <li>■ スペック 187 x 100 x 76 [mm] 300[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 その他 ラインを掃除するために、吸引機構を搭載しているが、上部への気流が発生しないためダウンフォースは発生し 動輪: 2輪 / 直径 24mm 幅 9mm 補助輪なし 最高速度: 直線 不明[m/s] / 加速度 不明[m/s/s] / 旋回 不明[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン その他 / Raspberry Pi Foundation 及び Seeed Studio Broadcom BCM2710A1 及び Microchip SAMD21G18 / 48[MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 32 [kB] / Data Flash 0 [kB] / その他 ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 900[mAh] / LUMINTOP</li> <li>■ モータ 走行用: DCモータ 2 [個] / Pololu Micro Metal Gearmotor HPCB 6V(約75:1) モータドライバ IC: On Semi, lv8548mc 掃除 DCモータ 1 [個] / Lcuihong</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 9 [個] / ROHM, RPR220 / ラインセンサ (反射光量を AD 変換) / その他: 1 [個] / ST, VL53L0X / スタート・ゴール判定</li> <li>■ 開発環境 C言語 / Python / GCC / その他コンパイラ / Arduino IDE / VS Code / CAD: Fusion, Quadcept</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし</li> <li>■ ロボットPR 「CC_LTIV Beetle」は、SBCであるRaspberry Pi Zero2及びマイコンであるSeeeduno XIAOを搭載しています。これにより、マイコンをモーター駆動に専念させかつマルチタスクを容易にしました。また、本機体は、主に小中学生を対象にしたプログラミング題材として開発している「Collabo Cleaner (登録商標)」から派生させた機体であるため、小学生に受ける機能として、音声によるガイダンス機能 (電池残量、モード選択等を音声で案内) を実装しています。走行時にも面白いギミックを実装しておりますので、当日は、本機体の走行を是非ご覧ください。</li> </ul>

ロボットレース競技

<p><b>RT09</b> NCC-NA (エヌシーシーエヌエー) 参加者：中村 アトム 所属：新潟コンピュータ専門学校</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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：1年</li> <li>■ スペック 190 x 140 x 45 [mm] 200[g] 機構：左右 (4輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 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]</li> <li>■ 使用マイコン RX系/Renesas RX-72T/200[MHz] / ROM 128 [kB] / RAM 128 [kB] / Data Flash 32 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 300[mAh] / GAONENG</li> <li>■ モータ 走行用：DCモータ 2 [個] / MAXON モータドライバ IC：テキサスインスツルメンツ 吸引ファンで吸着 DCモータ 1 [個] / MAXON</li> <li>■ センサ 赤外線センサ：17 [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] / TDK MPU-6500 / デジタル値出力型 /</li> <li>■ 開発環境 C言語 / ルネサスコンパイラ / ルネサス統合環境 (CS+, Hew, HIM) / CAD: Fusion360</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり</li> <li>■ ロボットPR 吸引機構搭載のロボットです。</li> </ul>
<p><b>RT10</b> Model3 (モデルスリー) 参加者：田中 洋輔 所属：新潟コンピュータ専門学校</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間：一ヶ月 [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プログラム / 期間：一ヶ月</li> <li>■ スペック 180 x 150 x 40 [mm] 210[g] 機構：左右 (2輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 動輪：2輪 / 直径 25mm 幅 15mm 補助輪なし 最高速度：直線 3[m/s] / 加速度 3[m/s/s] / 旋回 2[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系/Raspberry pi RP2040 / 133[MHz] / ROM 16 [kB] / RAM 264 [kB] / Data Flash 0 [kB] / Raspberry Pi Pico ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 350[mAh] / GAONENG</li> <li>■ モータ 走行用：DCモータ 2 [個] / 不明 モータドライバ IC：TB67H450FNG</li> <li>■ センサ 赤外線センサ：16 [個] / PT26-21B/CT / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ：1 [個] / ICM-42670-P / エンコーダ：2 [個] / AS5047 / 磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 Arduino IDE / CAD: Fusion360 KiCad</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり</li> <li>■ ロボットPR 地区大会からロボットを新たに設計しました。4輪から2輪に変更したので調整に苦戦中です。</li> </ul>
<p><b>RT11</b> NCC-004 (エヌシーシーゼロゼロヨン) 参加者：谷内田 茂成 所属：新潟コンピュータ専門学校</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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プログラム / 期間：1年</li> <li>■ スペック 190 x 140 x 45 [mm] 210[g] 機構：左右 (4輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 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]</li> <li>■ 使用マイコン RX系/Renesas RX-72T/200[MHz] / ROM 128 [kB] / RAM 128 [kB] / Data Flash 32 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 300[mAh] / GAONENG</li> <li>■ モータ 走行用：DCモータ 2 [個] / MAXON モータドライバ IC：テキサスインスツルメンツ</li> <li>■ センサ 赤外線センサ：17 [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] / TDK MPU-6500 / デジタル値出力型 /</li> <li>■ 開発環境 C言語 / ルネサスコンパイラ / ルネサス統合環境 (CS+, Hew, HIM) / CAD: Fusion360</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり</li> <li>■ ロボットPR 吸引機構搭載した4代目です。</li> </ul>
<p><b>RT12</b> NCC-KS (エヌシーシーケーエス) 参加者：片山 昂 所属：新潟コンピュータ専門学校</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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：1年</li> <li>■ スペック 190 x 140 x 45 [mm] 200[g] 機構：左右 (4輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 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]</li> <li>■ 使用マイコン RX系/Renesas RX-72T/200[MHz] / ROM 128 [kB] / RAM 128 [kB] / Data Flash 32 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 300[mAh] / GAONENG</li> <li>■ モータ 走行用：DCモータ 2 [個] / MAXON モータドライバ IC：テキサスインスツルメンツ 吸引ファンで吸着 DCモータ 1 [個] / MAXON</li> <li>■ センサ 赤外線センサ：17 [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] / TDK MPU-6500 / デジタル値出力型 /</li> <li>■ 開発環境 C言語 / ルネサスコンパイラ / ルネサス統合環境 (CS+, Hew, HIM) / CAD: Fusion360</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり</li> <li>■ ロボットPR 吸引機構搭載のロボットです。</li> </ul>

ロボットレース競技

<p><b>RT13</b> NCC-MT (エヌシーシーエムティー) 参加者: 皆川 翔希也 所属: 新潟コンピュータ専門学校</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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: 1年</li> <li>■ スバック 190 x 140 x 45 [mm] 200[g] 機構: 左右 (4輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 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]</li> <li>■ 使用マイコン RX系/Renesas RX-72T/200[MHz] / ROM 128 [kB] / RAM 128 [kB] / Data Flash 32 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 300[mAh] / GAONENG</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / MAXON モータドライバ IC: テキサスインスツルメンツ 吸引ファンで吸着 DC モータ 1 [個] / MAXON</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 17 [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] / TDK MPU-6500 / デジタル値出力型 /</li> <li>■ 開発環境 C言語/ルネサスコンパイラ/ルネサス統合環境 (CS+, Hew, HIM) / CAD: Fusion360</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり</li> <li>■ ロボットPR 吸引機構搭載のロボットです。</li> </ul>
<p><b>RT14</b> Beetle (ビートル) 参加者: 竹田 知弘 所属: 電気通信大学ロボメカ工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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: 1か月 [ソフト] 自身で作ったオリジナルプログラム / 期間: 3か月</li> <li>■ スバック 157 x 143 x 70 [mm] 660[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪 / 直径 52mm 幅 6mm 補助輪なし 最高速度: 直線 1[m/s] / 加速度 4[m/s/s] / 旋回 0.5[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系/STmicro STM32U595RJT6 / 160[MHz] / ROM 4 [MB] / RAM 2.5 [MB] / Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 850[mAh] / KyPOM</li> <li>■ モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / PKE243A-C3 モータドライバ IC: SLA7078MPRT</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 10 [個] / LTH-1550-01 / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /</li> <li>■ 開発環境 C言語/STM32CubeIDE / CAD: Autodesk Fusion, KiCAD8.0</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし</li> <li>■ ロボットPR 始めて作ったオリジナルのロボットレースです。基板を差し替えることでクラシックマウス機体 Hopper にもなります。</li> </ul>
<p><b>RT15</b> スタートロボ (スタートロボ) 参加者: 佐藤 日向 所属: 湘南工科大学 ロボット研究部</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 市販のキットを改造 / 期間: 一か月 [電気系] 市販のキットを改造 / 期間: 一か月 [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: 一か月</li> <li>■ スバック 170 x 170 x 54 [mm] 138[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪 / 直径 26mm 幅 15mm 補助輪なし 最高速度: 直線 3.5[m/s] / 加速度 2.6[m/s/s] / 旋回 3.5[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン AVR系/seeed Atmega328P / 16[MHz] / ROM 1 [kB] / RAM 2 [kB] / Data Flash 32 [kB] / その他 ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 7 [セル or 本] / 8.4[V] / 200[mAh] / 東芝</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / N20 モーター (定格 3V, 1000rpm) モータドライバ IC: ROHM 社製、BD65496MUV</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 7 [個] / ITR20001, TCRT5000 / 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) / 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 /</li> <li>■ 開発環境 Arudino IDE / CAD: Fusion360, PCB, BSch, 頭脳 RAPID</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし</li> <li>■ 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。マイコンを Seeduino Nano に変えています (Windows11 に対応するため)。 / 紹介サイト <a href="https://store.shopping.yahoo.co.jp/robotena/k0065.html">https://store.shopping.yahoo.co.jp/robotena/k0065.html</a></li> </ul>
<p><b>RT16</b> SIT ゼロ in 湘南_2024 (エスアイティーゼロインショウナンニセンニジュウヨン) 参加者: 椎名 礼 所属: 湘南工科大学 ロボット研究部</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 市販のキットを利用 / 期間: 約1週間 [電気系] 市販のキットを利用 / 期間: 約1週間 [ソフト] キットのサンプルプログラムを改良 / 期間: 約1か月</li> <li>■ スバック 170 x 170 x 54 [mm] 138[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪 / 直径 26mm 幅 15mm 補助輪なし 最高速度: 直線 3[m/s] / 加速度 2[m/s/s] / 旋回 1[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン AVR系/Atmel Atmel ATmega328P / 16[MHz] / ROM 32 [kB] / RAM 2 [kB] / Data Flash 2 [kB] / Arudino Nano ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 7 [セル or 本] / 8.4[V] / 200[mAh] / 東芝</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / ROHM モータドライバ IC: 東芝</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 7 [個] / Everlight, 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) / 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 /</li> <li>■ 開発環境 Arudino IDE / CAD: Fusion360, PCB, BSch, 頭脳 RAPID</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり</li> <li>■ ロボットPR 白線の上を確実に走行するロボットです。</li> </ul>

ロボットレース競技

<p><b>RT17</b> D_lightningVer.1 (ディーライトニングバージョンワン) 参加者：稲垣 航成 所属：東京工芸大学からくり工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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] ユニバーサル (自分で設計) /期間：2週間 [ソフト] 自身で作ったオリジナルプログラム/期間：1ヶ月</li> <li>■ スバック 165 x 95 x 50 [mm] 180[g] 機構：左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪：2輪/直径25mm 幅8mm 補助輪なし 最高速度：直線 0.7[m/s]/加速度 1[m/s/s]/旋回 0.5[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系/STmicro STM32F303K8T6/72[MHz]/ROM 64 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 0 [kB]/Nucleo ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セルor本]/7.4[V]/250[mAh]/Tahmazo</li> <li>■ モータ 走行用：DCモータ 2 [個]/ FAULHABER1717T006S モータドライバ IC： TB6612FNG</li> <li>■ 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 /デジタル値出力距離センサ / 赤色LEDを使っています エンコーダ：2 [個]/ IEH2-256 /磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 C言語/STM32CubeIDE / CAD: Inventor</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし</li> <li>■ ロボットPR この機体は初めて製作したDC試作機となります。なので、回路の配線や機体構成がまだ粗いところもありますが今後も改良をしていき、完成度を高めていこうと思います。</li> </ul>
<p><b>RT18</b> Allegro (アレグロ) 参加者：佐藤 雅弥 所属：東京工芸大学からくり工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 /期間：2024/08~ [電気系] 学校やサークルの設計、ユニバーサル /期間：2024/08~ [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 /期間：2024/08~</li> <li>■ スバック からくり工房サークル標準機 / 160.0 x 164.5 x 84.5 [mm] 700[g] 機構：左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪：2輪/直径52.0mm 幅8.0mm 補助輪なし 最高速度：直線 1.0[m/s]/加速度 0.1[m/s/s]/旋回 1.0[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系/STmicro STM32F303K8T6/72[MHz]/ROM 64 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 0 [kB]/Nucleo ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セルor本]/11.1[V]/600[mAh]/Tahmazo</li> <li>■ 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</li> <li>■ センサ 赤外線センサ：7 [個]/ LBR-127HLD /ラインセンサ (反射光量をAD変換) /</li> <li>■ 開発環境 C言語/生成AI/STM32CubeIDE / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり</li> <li>■ ロボットPR プログラミングやロボット製作、ロボットレースを始めてまだ間もないですが、まずは完走することを目標に、次第に知識を身に付け、機体の改良を重ねていきます。自動周回プログラムを組み込んでいます。上手に二次走行をしたいです。</li> </ul>
<p><b>RT19</b> Sailfish (セイルフィッシュ) 参加者：塩野 海人 所属：東京工芸大学からくり工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 /期間：1年 [電気系] 学校やサークルの設計、ユニバーサル /期間：1年 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 /期間：1年</li> <li>■ スバック 150 x 135 x 60 [mm] 680[g] 機構：左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪：2輪/直径52mm 幅8mm 補助輪なし 最高速度：直線 0.1[m/s]/加速度 0.1[m/s/s]/旋回 0.1[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系/STmicro STM32F303K8T6/72[MHz]/ROM 64 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セルor本]/11.1[V]/600[mAh]/Tahmazo</li> <li>■ 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： SLA7078MPRT</li> <li>■ 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：3 [個]/ 変調型フォト IC S7136 /デジタル値出力距離センサ /</li> <li>■ 開発環境 C言語/STM32CubeIDE / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり</li> <li>■ ロボットPR サークルでの入門機を自分で多少の改良を加えたものになります。不格好な形にはなっていますが、これからプリント基盤や3Dプリンタなどに挑戦してさらに改良できたらと思います！</li> </ul>
<p><b>RT20</b> LRX-01 (エルアールエックスゼロイチ) 参加者：渡辺 勇斗 所属：東京工芸大学からくり工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル /期間：2日 [電気系] プリント基板 (自分で設計) /期間：1週間 [ソフト] 自身で作ったオリジナルプログラム /期間：2ヶ月</li> <li>■ スバック 135 x 148 x 30 [mm] 150[g] 機構：左右 (4輪) 速度差方式 吸引機構 無し 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]</li> <li>■ 使用マイコン ESP32系/Espressif ESP32-D0WD/240[MHz]/ROM 448 [kB]/RAM 520 [kB]/Data Flash 4 [MB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セルor本]/11.1[V]/380[mAh]/Tahmazo</li> <li>■ モータ 走行用：DCモータ 2 [個]/ 1717T006S モータドライバ IC： TB6612FNG</li> <li>■ センサ 赤外線センサ：18 [個]/ LBR-127HLD /ラインセンサ (反射光量をAD変換) / エンコーダ：2 [個]/ IE2-256 /磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 C++/VS Code / CAD: Fusion360, EasyEDA</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり</li> <li>■ ロボットPR 発注したPCB基板で作った初めての機体です。モータには本来の定格の倍の電圧をかけているので壊れないかが心配です！</li> </ul>

ロボットレース競技

<p><b>RT21</b> Epsilon (イプシロン) 参加者：高橋 尚亨 所属：東京工芸大学からくり工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間：3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プログラム / 期間：3ヶ月</li> <li>■ スパック 180 x 170 x 36 [mm] 140[g] 機構：左右 (4輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 動輪：2輪 / 直径 25mm 幅 10mm 補助輪なし 最高速度：直線 5[m/s] / 加速度 12[m/s/s] / 旋回 x[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32F405RGT6 / 168[MHz] / ROM 1.024 [kB] / RAM 192 [kB] / Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 360[mAh] / Tahmazo</li> <li>■ モータ 走行用：DC モータ 2 [個] / FAULHABER 1717T006SR モータドライバ IC：TB6612FNG 吸引 DC モータ 1 [個] / x</li> <li>■ センサ 赤外線センサ：16 [個] / SCM-014TBT86 / ラインセンサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ：1 [個] / ICM42688 / デジタル値出力型 / エンコーダ：2 [個] / IEH2-256 / 磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 C 言語 / 生成 AI / STM32CubeIDE / CAD：Fusion、KiCad</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり</li> <li>■ ロボットPR 2024年に初めて製作したDCトレーサーを、軽量・低イナーシャを意識して改良しました。 東日本大会までに間に合わなかった加減速と吸引機構を搭載して、爆速で走ってくれる事を願います。 しかしDCモータ制御とプリント基板に悪戦苦闘中です。</li> </ul>
<p><b>RT22</b> 夢羅 (クララ) 参加者：柴田 翔 所属：東京工芸大学からくり工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間：2024/8/~ [電気系] 学校やサークルの設計、ユニバーサル / 期間：2024/8/~ [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間：2024/8/~</li> <li>■ スパック からくり工房サークル標準機 / 161 x 131.5 x 84.5 [mm] 700[g] 機構：左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪：2輪 / 直径 52mm 幅 8.0mm 補助輪なし 最高速度：直線 1[m/s] / 加速度 1[m/s/s] / 旋回 1[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32F303K8T6 / 72[MHz] / ROM 64 [kB] / RAM 16 [kB] / Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 600[mAh] / Tahmazo</li> <li>■ 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</li> <li>■ センサ 赤外線センサ：7 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ (反射光量を AD 変換) /</li> <li>■ 開発環境 C 言語 / STM32CubeIDE / CAD：</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし</li> <li>■ ロボットPR 初めての作成した機体で出場します。</li> </ul>
<p><b>RT23</b> しめじ ver.2 (シメジバージョンツー) 参加者：篠原 比呂 所属：東京工芸大学からくり工房</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間：1年 [電気系] 学校やサークルの設計、ユニバーサル / 期間：1年 [ソフト] 学校やサークルのサンプルを改良 / 期間：1年</li> <li>■ スパック からくり工房サークル標準機 / 193 x 165 x 85 [mm] 716[g] 機構：左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪：2輪 / 直径 5.2mm 幅 1mm 補助輪なし 最高速度：直線 1.1[m/s] / 加速度 1[m/s/s] / 旋回 1[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32F303K8T6 / 72[MHz] / ROM 64 [kB] / RAM 16 [kB] / Data Flash 0 [kB] / Nucleo ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 360[mAh] / Tahmaxo</li> <li>■ 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</li> <li>■ センサ 赤外線センサ：6 [個] / LBR-127HLD / 距離センサ (反射光量を AD 変換) ラインセンサ (反射光量を AD 変換) / 可視光センサ：2 [個] / S7136 / ラインセンサ (反射光量を 2 値化変換) /</li> <li>■ 開発環境 C 言語 / STM32CubeIDE / CAD：</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし</li> <li>■ ロボットPR 入門機のセンサ数の変更など昨年の全日本大会より大幅な改良を施したので、良い結果を残せるよう頑張ります。</li> </ul>
<p><b>RT24</b> KZ-st2 (ケイゼットエスティーツー) 参加者：畠山 和昭 所属：埼玉県立新座総合技術高等学校</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間：1日 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間：1日 [ソフト] 自身で作ったオリジナルプログラム / 期間：けっこうな時間</li> <li>■ スパック 110 x 148 x 45 [mm] 190[g] 機構：左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪：2輪 / 直径 31mm 幅 10mm 補助輪なし 最高速度：直線 1.5[m/s] / 加速度 2[m/s/s] / 旋回 0.5[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン RX系 / Renesas R5F52206BDFM / 20[MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 16 [kB] / Data Flash 0 [kB] / AKI-RX ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 360[mAh] / Tahmazo</li> <li>■ 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株式会社 PKP213D05A モータドライバ IC：TB6608FNG</li> <li>■ センサ 赤外線センサ：7 [個] / 浜松ホトニクス S7136 / ラインセンサ (反射光量を 2 値化変換) /</li> <li>■ 開発環境 C 言語 / ルネサスコンパイラ / ルネサス統合環境 (CS+, Hew, HIM) / CAD：未使用</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり</li> <li>■ ロボットPR 高校生が製作する教材として設計しました。 昨年と同じものに見えますが、 昨年は、配線パターンにミスがあり、数本のジャンパー線がありました。 今年作り直しジャンパー線はありません。</li> </ul>

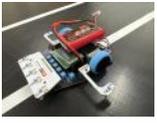
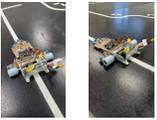
ロボットレース競技

<p><b>RT25</b> 御嶽 (ミタケ) 参加者: 大澤 諒次 所属: 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 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</li> <li>■ スペック 140 x 175 x 30 [mm] 114.3[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪 / 直径 30mm 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]</li> <li>■ 使用マイコン AVR系 / FORIOT CH340 / 24000[MHz] / ROM 520 [kB] / RAM 2 [kB] / Data Flash 1 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 350[mAh] / tahmazo</li> <li>■ モーター 走行用: DC モーター 2 [個] / ? モータードライバ IC: tc1805a</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 8 [個] / GENIXTEK, TPR-105F / ラインセンサ (反射光量を AD 変換) /</li> <li>■ 開発環境 C++ / Arudino IDE / CAD: fusion360</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし</li> <li>■ ロボットPR 今回は初めてのロボットの制作で先輩のロボットを参考に制作しました。 ほんだ付けに苦労しました。 センサは全部で8個あり、左右に2つつづつマーカセンサと前6つのセンサがあります。 このロボットはかなり、低コストな設計となっており、初心者向けの設計とのです。</li> </ul>
<p><b>RT26</b> 緑茶 (リョクチャ) 参加者: 田代 俊平 所属: 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] / 期間: [電気系] / 期間: [ソフト] / 期間:</li> <li>■ スペック 140 x 175 x 30 [mm] 115.2[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 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]</li> <li>■ 使用マイコン AVR系 / [MHz] / ROM [kB] / RAM [kB] / Data Flash [kB]</li> <li>■ 電池 ? / [セル or 本] / [V] / [mAh] /</li> <li>■ モーター 走行用: DC モーター 2 [個] / Tahmazo モータードライバ IC:</li> <li>■ センサ</li> <li>■ 開発環境 C++ / Arudino IDE / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし</li> <li>■ ロボットPR 自分の手ではんだ付けや、配線をする事に初めて挑戦した機体です。</li> </ul>
<p><b>RT27</b> みはや (ミハヤ) 参加者: 野間 心颯 所属: 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 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</li> <li>■ スペック 140 x 175 x 30 [mm] 116.6[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 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]</li> <li>■ 使用マイコン AVR系 / FORIOT CH340 / 24000[MHz] / ROM [kB] / RAM 520 [kB] / Data Flash [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 360[mAh] / mahmazo</li> <li>■ モーター 走行用: DC モーター 2 [個] / ? モータードライバ IC: tc1805c</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 8 [個] / ? / ラインセンサ (反射光量を AD 変換) /</li> <li>■ 開発環境 C++ / Arudino IDE / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし</li> <li>■ ロボットPR 右と左に搭載している、センサはスタートとゴールと交差点を認識するためのものです。 モーターのギヤ比を上げることによって精度を上げました。</li> </ul>
<p><b>RT28</b> しなGO (シナゴウ) 参加者: 八巻 光寿 所属: 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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] その他 / 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ヶ月</li> <li>■ スペック 115 x 172 x 34 [mm] 207.7[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪 / 直径 32mm 幅 10mm 補助輪なし 最高速度: 直線 2[m/s] / 加速度 ?[m/s/s] / 旋回 ?[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン RX系 / Renesas R5F52206BDFM / 20[MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 16 [kB] / Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 360[mAh] / Tahmazo</li> <li>■ モーター 走行用: ステッピングモーター 2 [個] / オリエンタルモーター株式会社 PKP213D05A モータードライバ IC: TB6608FNG</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 7 [個] / 浜松ホトニクス S7136 / ラインセンサ (反射光量を2値化変換) /</li> <li>■ 開発環境 C言語 / ルネサスコンパイラ / その他コンパイラ / ルネサス統合環境 (CS+, Hew, HIM) / CAD: Fusion360</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり</li> <li>■ ロボットPR 製作時期の関係で、同じ学校の人のロボットよりも1ヶ月分新品です。</li> </ul>

ロボットレース競技

<p><b>RT29</b> トミ CAR (トミカー) 参加者：富永 陸斗 所属：埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間：6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：2ヶ月</li> <li>■ スペック 185 x 192 x 43 [mm] 307.4[g] 機構：左右(2輪)速度差方式 吸引機構 無し 動輪：2輪/直径22mm 幅22mm 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]</li> <li>■ 使用マイコン RX系/Renesas R5F52206BDFM/20[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本]/11.1[V]/360[mAh]/Tahmazo</li> <li>■ モータ 走行用：DCモータ 2 [個]/maxon DC motor RE 16 モータドライバ IC：TB6643KQ</li> <li>■ 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) /</li> <li>■ 開発環境 C言語/ルネサスコンパイラ/ルネサス統合環境 (CS+, Hew, HIM) / CAD: KiCAD</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし</li> <li>■ ロボットPR 先輩方が過去に作ってくれていたロボットたちをリスペクトしつつ改良を加えました。調整時速く走る際にガタガタと震えることがあったり、暴走することもありましたが、何回も調整を加えて愛を注ぎ続けてきました。特徴としては、カーブが苦手なカーブあたりで止まりやすいことです。</li> </ul>
<p><b>RT30</b> sansan (サンサン) 参加者：原田 優斗 所属：埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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] その他 / 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</li> <li>■ スペック 110 x 150 x 50 [mm] 197.2[g] 機構：左右(2輪)速度差方式 吸引機構 無し 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]</li> <li>■ 使用マイコン RX系/Renesas R5F52206BDFM/20[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 0 [kB]/AKI-RX ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本]/11.1[V]/360[mAh]/Tahmazo</li> <li>■ 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株式会社 PKP213D05A モータドライバ IC：TB6608FNG</li> <li>■ 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) /</li> <li>■ 開発環境 / CAD: ?</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり</li> <li>■ ロボットPR 工夫したところ タイヤのデザインをハート型に加工したところ</li> </ul>
<p><b>RT31</b> ぐりこ (グリコ) 参加者：大井 彩奈 所属：埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間：4か月 [電気系] その他 / 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：2か月</li> <li>■ スペック 107 x 150 x 50 [mm] 197.3[g] 機構：左右(2輪)速度差方式 吸引機構 無し 動輪：2輪/直径30.5mm 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]</li> <li>■ 使用マイコン RX系/Renesas R5F52206BDFM/20[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 0 [kB]/AKI-RX ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本]/11.1[V]/360[mAh]/Tahmazo</li> <li>■ 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株式会社 PKP213D05A モータドライバ IC：TB6608FNG</li> <li>■ 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) /</li> <li>■ 開発環境 C言語/ルネサスコンパイラ/ルネサス統合環境 (CS+, Hew, HIM) / CAD: Fusion360 kiCAD</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり</li> <li>■ ロボットPR 基板はシンプルな形状にしました。走行中に黄緑色に光るLEDがきれいです。</li> </ul>
<p><b>RT32</b> ナックルダスター (ナックルダスター) 参加者：柳田 拓海 所属：埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間：4ヶ月 [電気系] その他 / 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：2ヶ月</li> <li>■ スペック 107 x 150 x 50 [mm] 197[g] 機構：左右(2輪)速度差方式 吸引機構 無し 動輪：2輪/直径32mm 幅10mm 補助輪なし 最高速度：直線 2[m/s]/加速度 3[m/s/s]/旋回 2[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン RX系/Renesas R5F52206BDFM/20[MHz]/ROM 256 [kB]/RAM 16 [kB]/Data Flash 0 [kB]/AKI-RX ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本]/11.1[V]/360[mAh]/Tahmazo</li> <li>■ 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株式会社 PKP213D05A モータドライバ IC：TB6608FNG</li> <li>■ 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) /</li> <li>■ 開発環境 C言語/ルネサスコンパイラ/その他コンパイラ/ルネサス統合環境 (CS+, Hew, HIM) / CAD: Fusion360 KiCAD</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり</li> <li>■ ロボットPR 先輩方のロボットを参考に、製作したロボットです。小さい連続したカーブが苦手ですが、走りきれぬことを願っています。ロボット名が強そうですが、耐久面では本来の拳に負けてしまいます…</li> </ul>

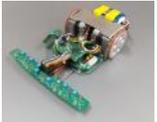
ロボットレース競技

<p><b>RT33</b> カブトムシ (カブトムシ) 参加者: 森 遥人 所属: 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 学校やサークルの標準設計 / 期間: 6ヶ月 [電気系] その他 / 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</li> <li>■ スペック 120 x 148 x 48 [mm] 200.5[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪 / 直径 30mm 幅 10mm 補助輪なし 最高速度: 直線 2[m/s] / 加速度 ?[m/s/s] / 旋回 ?[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン RX系/Renesas R5F52206BDFM / 20[MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 16 [kB] / Data Flash 0 [kB] / AKI-RX ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 360[mAh] / Tahmazo</li> <li>■ 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株式会社 PKP213D05A モータドライバ IC: TB6608FNG</li> <li>■ 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) /</li> <li>■ 開発環境 C言語/ルネサスコンパイラ/その他コンパイラ/ルネサス統合環境 (CS+, Hew, HIM) / CAD: Fusion360 KiCAD</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり</li> <li>■ ロボットPR センサーが少し前に付いているため安定して走行することができます。</li> </ul>
<p><b>RT34</b> SayGo (セイゴー) 参加者: 鈴木 聖悟 所属: 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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: 2ヶ月</li> <li>■ スペック 159 x 186 x 45 [mm] 305.7[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪 / 直径 22mm 幅 22mm 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]</li> <li>■ 使用マイコン RX系/Renesas R5F52206BDFM / 20[MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 16 [kB] / Data Flash 0 [kB] / AKI-RX ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 360[mAh] / Tahmazo</li> <li>■ モータ 走行用: DCモータ 2 [個] / maxon DC motor RE 16 モータドライバ IC: TB6643KQ</li> <li>■ 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) /</li> <li>■ 開発環境 C言語/ルネサスコンパイラ/ルネサス統合環境 (CS+, Hew, HIM) / CAD: KiCAD</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし</li> <li>■ ロボットPR 全長がそこまで長くないから曲がりに強い直線をガタガタしながら走ってしまう</li> </ul>
<p><b>RT35</b> スクイード (スクイード) 参加者: 高橋 優真 所属: 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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] その他 / 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</li> <li>■ スペック 211 x 190 x 35 [mm] 268.5[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪 / 直径 22mm 幅 23mm 補助輪なし 最高速度: 直線 ?[m/s] / 加速度 ?[m/s/s] / 旋回 ?[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン RX系/Renesas R5F52206BDPM / 20[MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 16 [kB] / Data Flash 0 [kB] / AKI-RX ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 360[mAh] / Tahmazo</li> <li>■ モータ 走行用: DCモータ 2 [個] / maxon DC motor RE 16 モータドライバ IC: TB6643KQ</li> <li>■ 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) /</li> <li>■ 開発環境 C言語/ルネサスコンパイラ/ルネサス統合環境 (CS+, Hew, HIM) / CAD: KiCAD</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし</li> <li>■ ロボットPR プリント基板を学校に用意されていた回路図を元に、ほとんどを独学で作り方を学び、自分の思う形にすることができた。 ロボットの特徴として、名前の由来であるイカのような走りを 見せたいと思います。</li> </ul>
<p><b>RT36</b> Strawberry parfait (ストロベリーパフェ) 参加者: 内野 迅 所属: 埼玉県立狭山工業高等学校電子機械科</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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: 1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</li> <li>■ スペック 170 x 155 x 35 [mm] 43[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 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]</li> <li>■ 使用マイコン PIC系/MICROCHIP 16F876A / 20[MHz] / ROM 0.35 [kB] / RAM 0.25 [kB] / Data Flash 8 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 4 [セル or 本] / 14.8[V] / 450[mAh] / TATTU</li> <li>■ モータ 走行用: DCモータ 2 [個] / MAXON DCX16L モータドライバ IC: TOSHIBA TB6643KQ</li> <li>■ 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) /</li> <li>■ 開発環境 C言語/C++/Microchipコンパイラ/MPLAB, MPLAB X / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし</li> <li>■ ロボットPR 横幅が小さいので小回りしやすいのが特徴です。</li> </ul>

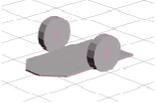
ロボットレース競技

<p><b>RT37</b> RB01 (アールビゼロワン) 参加者: 伊藤 駿 所属: 大阪府立城東工科高校</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] /期間: [電気系] /期間: [ソフト] /期間:</li> <li>■ スペック 140 x 138 x 60 [mm] 150[g] 機構: 吸引機構 未回答 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]</li> <li>■ 使用マイコン その他 / [MHz]/ROM [kB]/RAM [kB]/Data Flash [kB]</li> <li>■ 電池 ? / [セル or 本]/[V]/[mAh] / モータ関係: ? / [セル or 本]/[V]/[mAh]/</li> <li>■ モータ 走行用: [個] / モータドライバ IC:</li> <li>■ センサ</li> <li>■ 開発環境 / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム 未回答</li> <li>■ ロボットPR</li> </ul>
<p><b>RT38</b> きゃみ (キャミ) 参加者: 神谷 秀輝 所属: 大阪府立城東工科高校</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] /期間: [電気系] /期間: [ソフト] /期間:</li> <li>■ スペック 130 x 180 x 120 [mm] 150[g] 機構: 吸引機構 未回答 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]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系 / [MHz]/ROM [kB]/RAM [kB]/Data Flash [kB]</li> <li>■ 電池 ? / [セル or 本]/[V]/[mAh] / モータ関係: ? / [セル or 本]/[V]/[mAh]/</li> <li>■ モータ 走行用: [個] / モータドライバ IC:</li> <li>■ センサ</li> <li>■ 開発環境 / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム 未回答</li> <li>■ ロボットPR</li> </ul>
<p><b>RT39</b> PicoTracer Neo (ピコトレーサーネオ) 参加者: 後藤 健吾 所属: Freedom k0Bo</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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] 自身で作ったオリジナルプログラム /期間: 半年</li> <li>■ スペック 150 x 150 x 100 [mm] 1000[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 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]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系/RaspberryPi 財団 RP2040/133[MHz]/ROM 1 [MB]/RAM 264 [kB]/Data Flash 1 [MB]/Raspberry Pi Pico ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本]/12[V]/1000[mAh]/不明</li> <li>■ モータ 走行用: ステッピングモータ 2 [個] / PKP243D15A2 モータドライバ IC: A4988</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 6 [個] / LBR-127HLD / 距離センサ (反射光量を AD 変換) /</li> <li>■ 開発環境 C言語/Arduino IDE / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし</li> <li>■ ロボットPR 去年製作した Picotracer から基盤、モーターともに変更し、ハードウェアを大幅に強化しました。また、今回ソフトにも修正を加え、ログ出力機能を実装できています!?</li> </ul>
<p><b>RT40</b> SOLID (ソリッド) 参加者: 綿谷 良太</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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] ユニバーサル (自分で設計) /期間: 2か月 [ソフト] 自身で作ったオリジナルプログラム /期間: 6か月~</li> <li>■ スペック 100 x 56 x 82 [mm] 200[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2 輪/直径 25.6mm 幅 8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 0.3[m/s]/加速度 2[m/s/s]/旋回 0.3[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系/Broadcom BCM2835/1000[MHz]/ROM 0 [kB]/RAM 512 [MB]/Data Flash 32 [GB]/RaspberryPi Zero ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 1 [セル or 本]/5[V]/1380[mAh]/ハート電機サービス(株)</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / PORTESCAP Φ17mm モータドライバ IC: 秋月 AE-DRV8835-S</li> <li>■ センサ カメラセンサ: 1 [個] / Raspberry Pi カメラモジュール V1.3 互換品 / 走行用センサ エンコーダ: 2 [個] / モーター内蔵 / 磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 C言語/GCC / CAD: なし</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし</li> <li>■ ロボットPR ラズベリーパイと専用カメラの組み合わせを採用しています 一般的なマイクロマウスに使われているセンサ、CPU よりも 手に入れやすく価格も安価なため、採用しました</li> </ul>

ロボットレース競技

<p><b>RT41</b> Vision (ビジョン) 参加者：須賀 裕夫 所属：D-The-Star</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間：1M [電気系] その他 / 期間：2W [ソフト] 自身で作ったオリジナルプログラム / 期間：1M</li> <li>■ スペック 105.4 x 240 x 147 [mm] 240[g] 機構：左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪：2輪 / 直径 60mm 幅 8mm 補助輪なし 最高速度：直線 1.1[m/s] / 加速度 -[m/s/s] / 旋回 0.8[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ESP32系 / Espressif ESP32 / 240[MHz] / ROM 16 [MB] / RAM 520 [kB] / Data Flash 0 [kB] / その他 ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 1 [セル or 本] / 3.7[V] / 700[mAh] / -</li> <li>■ モーター 走行用：DC モーター 2 [個] / RA12W001900202R モータードライバ IC： -</li> <li>■ センサ カメラセンサ：1 [個] / UNITV / AI カメラ</li> <li>■ 開発環境 C 言語 / その他言語 / その他コンパイラ / VS Code / MaixPy / CAD: Fusion360, Kicad</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし</li> <li>■ ロボットPR 自作する上で比較的实现性が高く、手間のかからないものを使うことにした実験的なロボット。 ・ AI カメラでライン検出、マーカー検出等を実施。 ・ 検出結果をシリアルで制御マイコン (M5Stack) へ通信。 ・ そのデータを元にモータ等を制御 ・ 筐体は 3D プリンタで作成。 ・ 制御は M5Stack を使い、ブレッドボードに回路を製作。 ・ タイヤはよく無限サーボと共に使われている φ60mm。 ・ FS90R 無限サーボから DC モータへ改修 (制御性向上)</li> </ul>
<p><b>RT42</b> TR-2024CAM (ティーアールニセンニジュウヨンカム) 参加者：西崎 伸吾 所属：厚木ロボット研究会</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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プログラム / 期間：2か月</li> <li>■ スペック 120 x 240 x 130 [mm] 300[g] 機構：左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪：2輪 / 直径 60mm 幅 8mm 補助輪なし 最高速度：直線 0.5[m/s] / 加速度 1 [m/s/s] / 旋回 0.5[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM 系 / Atmel ATmega2560 / 16[MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 8 [kB] / Data Flash 4 [kB] / その他 ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 500[mAh] / Turnigy</li> <li>■ モーター 走行用：DC モーター 2 [個] / TT モーター (130 モーター + 減速ギア) モータードライバ IC： MX1508 / 深圳市广辉电子有限公司 車体変形用 RC サーボモーター 1 [個] / FUTABA / RS304MD</li> <li>■ センサ 可視光センサ：1 [個] / WAVESHARE Laser Sensor / デジタル値出力距離センサ / カメラセンサ：1 [個] / Pixy2 / ジャイロセンサ：1 [個] / MPU-6050 / デジタル値出力型 / エンコーダ：2 [個] / モーター内蔵のため不明 / 磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 Arudino IDE / CAD: Autodesk Fusion / Kicad</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし</li> <li>■ ロボットPR カメラモジュールを使用したトレーサーです。このカメラモジュールはライン検出機能を内蔵しており、撮影領域内の画像から、ライン部分を検出しそのベクトルを算出してくれるものです。少し先のラインを見て走行するので、ラインからかなり外れてショートカット風の走行をします。そのため、ゴールマーカーの検出が困難なので、ゴール判定はゴールゲートを検出して停止します。さらにラインを外れて走行してもボディがライン上にのこるように、ボディ形状が変形する機構を追加しました。昨年の仕様から、マイコン、バッテリーを更新しています、</li> </ul>
<p><b>RT43</b> トレ三郎 (チュウザブロウカイ) 参加者：小川 靖夫</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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プログラム / 期間：数十年</li> <li>■ スペック 200 x 130 x 51 [mm] 720[g] 機構：左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 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]</li> <li>■ 使用マイコン R8C/M16/M32 系 / Renesas R8C/36M / 16[MHz] / ROM 128 [kB] / RAM 10 [kB] / Data Flash 64 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 6 [セル or 本] / 19.8[V] / 700[mAh] / ZIPPY</li> <li>■ モーター 走行用：ステッピングモーター 2 [個] / 多摩川精機 モータードライバ IC： sanken STA7131MPR</li> <li>■ センサ 可視光センサ：8 [個] / OptoSupply + 浜ホト / ラインセンサ (反射光量を 2 値化変換) / 赤 LED 使用</li> <li>■ 開発環境 C 言語 / ルネサスコンパイラ / Eclipse / ルネサス統合環境 (CS+, Hew, HIM) / CAD: Rootcad, Protel</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり</li> <li>■ ロボットPR ステッピングモーターの左右速度差方式で、H/L デジタルセンサ 7 個 (スタート・ゴールマーカー用として + 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。 数えて 9 歳</li> </ul>
<p><b>RT44</b> AGVP2 (エージーブイピーツー) 参加者：清水 祐亮 所属：からくり工房 A:Mac</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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：3か月 [ソフト] 自身で作ったオリジナルプログラム / 期間：12か月</li> <li>■ スペック 180 x 150 x 105 [mm] 516[g] 機構：左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪：2輪 / 直径 35mm 幅 15mm 補助輪なし 最高速度：直線 0.3[m/s] / 加速度 0.1[m/s/s] / 旋回 0.3[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン RX 系 / Renesas R5F566TKGGFP#30 / 144[MHz] / ROM 1 [MB] / RAM 128 [kB] / Data Flash 32 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 4 [セル or 本] / 7.4[V] / 7200[mAh] / 不明</li> <li>■ モーター 走行用：DC モーター 2 [個] / マブチモーター モータードライバ IC： 東芝 TB6612</li> <li>■ センサ 赤外線センサ：10 [個] / Letex Technology Corp. / ラインセンサ (反射光量を AD 変換) /</li> <li>■ 開発環境 C 言語 / ルネサスコンパイラ / e2 Studio / CAD: jw_cad, PCB E</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし</li> <li>■ ロボットPR 次に繋がるようにメンテナンス系の処理を強化中です。</li> </ul>

ロボットレース競技

<p><b>RT45</b> 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</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 5ヶ月 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 6ヶ月 [ソフト] その他 / 期間: 0</li> <li>■ スペック 160 x 160 x 50 [mm] 300[g] 機構: 左右 (4輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 4輪 / 直径 25mm 幅 8.5mm 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]</li> <li>■ 使用マイコン その他 / アナログ・デバイスや TI のオペアンプ 555 とか 4017 とか / 0[MHz] / ROM 0 [kB] / RAM 0 [kB] / Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 300[mAh] / Hyperiln</li> <li>■ 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プ</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 7 [個] / SFH 213 FA, LBR-127HLD / ラインセンサ (反射光量を AD 変換) / アナログ PID 制御、マーカーはコンパレータとタイマー IC と エンコーダ: 2 [個] / 秋葉原のジャンク品 //</li> <li>■ 開発環境 その他言語 / LTSpice / CAD: Fusion360, Kicad7/8</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし</li> <li>■ ロボット P R プログラミングしていると自己肯定感が失われていくので、マイコンを捨てました。人が作ったプログラミング言語で人が苦しむなんて愚かです。 ということで、速度と曲がり方はアナログコンピュータ。スタート/ストップはデジタル回路+タイマーで行います。 去年スタート/ゴール間で止まれないことがあったので、ソレノイドブレーキを追加してあります。 できればオートスタートさせたいが・・・ / 紹介サイト <a href="https://qiita.com/tanutanup/items/8cad22d386e8295a3e84">https://qiita.com/tanutanup/items/8cad22d386e8295a3e84</a></li> </ul>
<p><b>RT46</b> Falopitapami (ファロピタパミ) 参加者: Rodrigo Fuentes 所属: GRUBB</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] / 期間: 2 months [電気系] / 期間: 3 weeks [ソフト] / 期間: 2 months</li> <li>■ スペック 192 x 156 x 50 [mm] 295[g] 機構: 吸引機構 未回答 動輪: 0輪 / 直径 mm 幅 mm 補助輪なし 最高速度: 直線 6[m/s] / 加速度 5[m/s/s] / 旋回 2.2[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM 系 / STM32H743VIT6 / 480[MHz] / ROM 2 [MB] / RAM 1 [MB] / Data Flash [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 4 [セル or 本] / [V] / 450[mAh] / Gens</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / 1731 モータドライバ IC: Suction motor ブラシレスモータ -1 [個] /</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 16 [個] / QRE1113 //</li> <li>■ 開発環境 C++ / VS Code / CAD: Autodesk Inventor, Autodesk Eagle</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし</li> <li>■ ロボット P R PID control No track optimization</li> </ul>
<p><b>RT47</b> ライントレーサーロボットキット (改) (ライントレーサーロボットキット カイ) 参加者: 黒川 旭 所属: 極東技術結社 鎌倉支部</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 3日 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 3日 [ソフト] 自身で作ったオリジナルプログラム / 期間: 3日</li> <li>■ スペック ロボテナ製ライントレーサーロボットキットの改造品です。 / 165 x 165 x 100 [mm] 235[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 動輪: 2輪 / 直径 37mm 幅 11mm 補助輪なし 最高速度: 直線 4.5[m/s] / 加速度 2.6[m/s/s] / 旋回 3.5[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM 系 / Renesas RA4M1 / 48[MHz] / ROM 256 [kB] / RAM 32 [kB] / Data Flash 8 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 350[mAh] / GNB</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / 1630 コアレスモーター モータドライバ IC: BD65496MUV</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 14 [個] / LBR-123F x 12, S7136 x 2 / 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) / エンコーダ: 1 [個] / RE12D / 光学式 /</li> <li>■ 開発環境 Arudino IDE / CAD: 頭脳 RAPID, PCBE, TinkerCAD, Fusion360</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり</li> <li>■ ロボット P R ロボテナショップで販売中の”ライントレーサーロボットキット TypeR”をベースに改造したマシンです。 / 紹介サイト <a href="https://store.shopping.yahoo.co.jp/robotena/k0065.html">https://store.shopping.yahoo.co.jp/robotena/k0065.html</a></li> </ul>
<p><b>RT48</b> RS116 (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</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] / 期間: [電気系] / 期間: [ソフト] / 期間:</li> <li>■ スペック 172 x 172 x 36 [mm] 133[g] 機構: ステアリング (舵切り輪) 型 吸引機構 無し 動輪: 4輪 / 直径 26mm 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]</li> <li>■ 使用マイコン RX 系 / [MHz] / ROM [kB] / RAM [kB] / Data Flash [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セル or 本] / 7.6[V] / 350[mAh] / GNB</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 4 [個] / 8522 モータドライバ IC: 操舵サーボ DC モータ 1 [個] / 8520</li> <li>■ 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 /</li> <li>■ 開発環境 C 言語 / ルネサスコンパイラ / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり</li> <li>■ ロボット P R</li> </ul>

## ロボットレース競技

<p>RT49 L1S (エルワンエス) 参加者: 山下 浩平</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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: 2週間 [ソフト] 自身で作ったオリジナルプログラム / 期間: 1年</li> <li>■ スパック 160 x 240 x 40 [mm] 130[g] 機構: 左右 (4輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 動輪: 4輪 / 直径 26mm 幅 11mm 補助輪なし 最高速度: 直線 7[m/s] / 加加速度 14[m/s/s] / 旋回 1.8[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32H743VI / 360[MHz] / ROM 2 [MB] / RAM 320 [kB] / Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.1[V] / 300[mAh] / BETAFPV</li> <li>■ モーター 走行用: DC モーター 2 [個] / MAXON DCX10L 4.5V モータードライバ IC: TOSHIBA TB6614 吸引 DC モーター 1 [個] / BETAFPV 7mm 径</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 28 [個] / TPR-105 / ラインセンサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 2 [個] / TDK MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / MAXON ENX10 EASY 1024IMP / 光学式 /</li> <li>■ 開発環境 C言語 / C++ / Python / GCC / STM32CubeIDE / CAD: Fusion360, KiCad</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり</li> <li>■ ロボットPR 2 走目以降は機体がラインから外れない範囲でショートカット走行を行います。ショートカットすることを期待されているような部分だけでなく、ただのカーブについても曲率を大きくして走行速度を向上させています。設定値よりも大きくショートカットしてしまう不具合があったため、修正しました。 / 紹介サイト <a href="https://youtu.be/OmuAfk8mWo?si=JSSN3123LRsCa1zc">https://youtu.be/OmuAfk8mWo?si=JSSN3123LRsCa1zc</a></li> </ul>
<p>RT50 worlock2.5 (ワーロックニーテング) 参加者: 山田 真 所属: Ex-machina</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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プログラム / 期間: 2年</li> <li>■ スパック 128 x 122 x 35 [mm] 128[g] 機構: 左右 (4輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 動輪: 4輪 / 直径 24.5mm 幅 11mm 補助輪なし 最高速度: 直線 6[m/s] / 加加速度 20[m/s/s] / 旋回 2.5[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン RX系 / Renesas RX71M / 240[MHz] / ROM 4 [MB] / RAM 512 [kB] / Data Flash 64 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.4[V] / 180[mAh] / DUALSKY</li> <li>■ モーター 走行用: DC モーター 4 [個] / 8523 モータードライバ IC: TB67H450FNGx8 吸引 DC モーター 1 [個] / 8523</li> <li>■ 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] / LSM6DSR / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / MA-700 / 磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 C言語 / ルネサスコンパイラ / e2 Studio / CAD: Fusion360, Quadcept</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり</li> <li>■ ロボットPR 去年のマシンを軽量化し、ファンモーターをブラシレスから DC モーターに変更しました</li> </ul>
<p>RT51 美影 2.9 (ミカゲ ニーテンキュー) 参加者: 中島 史敬</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 2016.06~2025.02 [電気系] プリント基板 (自分で設計) / 期間: 2016.06~2019.11 [ソフト] 自身で作ったオリジナルプログラム / 期間: 2016.06~2025.02</li> <li>■ スパック 133 x 150 x 30 [mm] 160[g] 機構: 左右 (4輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 動輪: 4輪 / 直径 25mm 幅 8mm 補助輪なし 最高速度: 直線 5[m/s] / 加加速度 20[m/s/s] / 旋回 2[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン SH系 / Renesas SH7137 / 80[MHz] / ROM 128 [kB] / RAM 32 [kB] / Data Flash 512 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 330[mAh] / Hyperion</li> <li>■ モーター 走行用: DC モーター 2 [個] / Faulhaber 1717T003SR モータードライバ IC: UCC27425 (FET Driver) + FDS8958A (Pch+Nch FET) 吸引ファン駆動用 DC モーター 1 [個] / メーカー不明 φ8.5 x 20mm</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 14 [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] / AnalogDevices ADXRS620 / AD変換して取込む / エンコーダ: 2 [個] / Faulhaber IE2H-4096 / 磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 C言語 / GCC / GCC Developer Lite / CAD: 鍋 CAD, PCB E</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり</li> <li>■ ロボットPR 世界に先駆けて、ドローン用プロペラを単に上向きに取り付けるだけでなく、走行しながら前後に傾けることで、機体を路面に押しついたり、加減速時にブレーキ効果やブースト効果を得るための機構を搭載し、2016年の全日本大会に出場させた機体です。同年の大会で平井さんもドローン用プロペラ搭載機を出場させ、優勝されていましたので、私の機体は記憶に残っている方も少ないかと思いますが、プロペラが前後に傾斜する機構がユニークだとして、特別賞のライフロボティクス賞を頂きました。6年ぶりに競技に参加するにあたり、プロペラを取り外して吸引機構を搭載し、モーターを小型のものに変更するといった、近代化改修を行いました。</li> </ul>
<p>RT52 SimpleTracer_NEXT (シンブルトレーサーネクスト) 参加者: 平井 雅尊 所属: D-The-Star</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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プログラム / 期間: 1か月</li> <li>■ スパック シンブルトレーサー / 134 x 150 x 40 [mm] 125[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 低消費電力で吸引出力の大きい高効率なセットを開発しました 動輪: 2輪 / 直径 19mm 幅 13mm 補助輪なし 最高速度: 直線 4.5[m/s] / 加加速度 9.8[m/s/s] / 旋回 2.0[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32F303K8 / 64[MHz] / ROM 64 [kB] / RAM 16 [kB] / Data Flash 0 [kB] / Nucleo ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 400[mAh] / 不明 モーター関係: ? / 2 [セル or 本] / 9.6[V] / 400[mAh] / 不明</li> <li>■ モーター 走行用: DC モーター 2 [個] / Maxon A-max12 4.5V仕様 モータードライバ IC: DRV8835 吸引ターボファン用モーター DC モーター 1 [個] / 8520 コアレスモーター 7.4V仕様</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 10 [個] / LBR-127HLD / 距離センサ (反射光量を AD 変換) / エンコーダ: 2 [個] / NJL5820R / 光学式 /</li> <li>■ 開発環境 C言語 / GCC / STM32CubeIDE / CAD: SolidWorks, Eagle</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり</li> <li>■ ロボットPR Nucleo32 を搭載した新型のシンブルトレーサーに、次世代型での技術検討として、高効率吸引ファンや駆動系の昇圧システムを搭載した機体。</li> </ul>

ロボトレース競技

<p><b>RT53</b>                  揚げたこ (アゲタコ)                  参加者: 荒川拓海</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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] 自身で作ったオリジナルプログラム / 期間: 4ヶ月</li> <li>■ スペック 120 x 250 x 25 [mm] 150[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪 / 直径 24mm 幅 22mm 補助輪: 2輪 / 直径 24mm 幅 22mm 最高速度: 直線 0[m/s] / 加速度 0[m/s/s] / 旋回 0[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系 / ARM Cortex-m7 / 300[MHz] / ROM 8 [MB] / RAM 1.024 [MB] / Data Flash 64 [kB] / その他 ボード使用</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 850[mAh] / kyPOM</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / POLOLU-2211 モータドライバ IC: AE-TB67H450</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 18 [個] / TMT7100X01 / ラインセンサ (反射光量を AD 変換) / エンコーダ: 2 [個] / POLOLU-4760 / 磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 C言語 / Arduino IDE / CAD: Design Spark Mechanical, Quadcept</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり</li> <li>■ ロボット P R 私のロボットの最たる特徴は 2 列配置のラインセンサです。この配置により直線や、曲線なら曲率半径まで読み取ることが可能です。ラインの変化に応答する時間が短縮されるため、動輪とセンサの距離を近づけることができ、R10 カーブを容易に走行できるようになります。</li> </ul>
<p><b>RT54</b>                  UnderBird_Extra_1.0                  (アンダーバード エクストラ イッテンゼロ)                  参加者: 下鳥 晴己                  所属: zeRo / D-The-Star</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間: 6か月 [電気系] 学校やサークルにすでにあった機体 / 期間: ? [ソフト] 自身で作ったオリジナルプログラム / 期間: 6か月</li> <li>■ スペック 80 x 190 x 190 [mm] 380[g] 機構: 左右 (2輪) 速度差方式 吸引機構 無し 動輪: 2輪 / 直径 66mm 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]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32F446RE / 180[MHz] / ROM 512 [kB] / RAM 128 [kB] / Data Flash 16 [GB]</li> <li>■ 電池 ? / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 1050[mAh] / SiGP</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / DCX10L モータドライバ IC: A4955</li> <li>■ 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] / MPU6500 / エンコーダ: 2 [個] / MAXON EASY / 光学式 /</li> <li>■ 開発環境 C++ / GCC / STM32CubeIDE / CAD: Fusion360, KiCad</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし</li> <li>■ ロボット P R 倒立しながらライントレースするロボットです。2 輪のみが地面と触れているので何もしないと倒れてしまいますが、倒れないように制御しています。まるで補助輪がついているかのようにきれいにバランスをとることができています。倒立した状態でバランスをとりながらライントレースをして、オートスタートで完走を目指します。</li> </ul>
<p><b>RT55</b>                  バン (バン)                  参加者: 中 良介                  所属: reRo</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] / 期間: [電気系] / 期間: [ソフト] / 期間:</li> <li>■ スペック 105 x 128 x 20.6 [mm] [g] 機構: 吸引機構 未回答 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]</li> <li>■ 使用マイコン その他 / [MHz] / ROM [kB] / RAM [kB] / Data Flash [kB]</li> <li>■ 電池 ? / [セル or 本] / [V] / [mAh] / モータ関係: ? / [セル or 本] / [V] / [mAh] /</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / モータドライバ IC:</li> <li>■ センサ</li> <li>■ 開発環境 C言語 / STM32CubeIDE / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし</li> <li>■ ロボット P R</li> </ul>
<p><b>RT56</b>                  TLR3 (ティーエルアールスリー)                  参加者: 筒井 健翔                  所属: reRo</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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: 3週間 [ソフト] その他 / 期間: 1年</li> <li>■ スペック 160 x 160 x 30 [mm] 170[g] 機構: 左右 (4輪) 速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 動輪: 4輪 / 直径 20.5mm 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]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系 / STmicro STM32F767VIT / 216[MHz] / ROM 2.048 [MB] / RAM 512 [kB] / Data Flash 0 [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 3 [セル or 本] / 11.4[V] / 300[mAh] / GAONENG</li> <li>■ モータ 走行用: DC モータ 2 [個] / モータドライバ IC: A4955 吸引用モータ DC モータ 1 [個] / ドローン用モータ</li> <li>■ センサ 赤外線センサ: 16 [個] / PT17-21B-L41-TR8 / ラインセンサ (反射光量を AD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / ICM20649 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / ENX 10 EASY / 磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 C言語 / STM32CubeIDE / CAD: Inventer2024, KiCad 8</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり</li> <li>■ ロボット P R 前作の TLR2 をパワーアップさせました。まだ開発中なので、間に合わなかったら前作 (TLR2) で参加します。新しく使う部品をたくさん詰め込んだ実験機でもあります。</li> </ul>

ロボットレース競技

<p>RT57 Angelo (アンジェロ) 参加者：河内 建汰郎 所属：reRo</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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] / 期間： [ソフト] / 期間：</li> <li>■ スペック 200 x 120 x 30 [mm] 150[g] 機構：左右(4輪)速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 動輪：2輪/直径26mm 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]</li> <li>■ 使用マイコン / [MHz] / ROM [kB] / RAM [kB] / Data Flash [kB]</li> <li>■ 電池 ? / [セル or 本] / [V] / [mAh] / モータ関係：? / [セル or 本] / [V] / [mAh] /</li> <li>■ モータ 走行用：DCモータ 2 [個] / モータドライバIC： 吸引用 DCモータ 2 [個] /</li> <li>■ センサ</li> <li>■ 開発環境 C言語 / C++ / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶なし</li> <li>■ ロボットPR まだ作成中ですがきっといい車になります。</li> </ul>
<p>RT58 ART_2 (エアールティーツー) 参加者：松本 晴紀 所属：reRo</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] / 期間： [電気系] / 期間： [ソフト] / 期間：</li> <li>■ スペック x x [mm] 210[g] 機構：左右(4輪)速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 動輪：未回答 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]</li> <li>■ 使用マイコン / [MHz] / ROM [kB] / RAM [kB] / Data Flash [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 4 [セル or 本] / 16.8[V] / 350[mAh] /</li> <li>■ モータ 走行用：DCモータ 2 [個] / MAXON DCX 16S モータドライバIC： 吸引 DCモータ 1 [個] /</li> <li>■ センサ</li> <li>■ 開発環境 / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり</li> <li>■ ロボットPR</li> </ul>
<p>RT59 hayabusa3.0 (ハヤブササンテンゼロ) 参加者：野村 駿斗 所属：reRo</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 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] 自身で作ったオリジナルプログラム / 期間：</li> <li>■ スペック 140 x 110 x 45 [mm] 160[g] 機構：左右(4輪)速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 動輪：4輪/直径mm 幅mm 補助輪なし 最高速度：直線 6[m/s] / 加速度 12[m/s/s] / 旋回 2[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系 / STmicro stm32f405 / 168[MHz] / ROM 1.024 [GB] / RAM 192 [kB] / Data Flash [kB]</li> <li>■ 電池 ? / 4 [セル or 本] / [V] / [mAh] /</li> <li>■ モータ 走行用：DCモータ 2 [個] / モータドライバIC： A4955 吸引 DCモータ 1 [個] /</li> <li>■ センサ 赤外線センサ:13 [個] / //</li> <li>■ 開発環境 STM32CubeIDE / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり</li> <li>■ ロボットPR 学生大会で間に合わなかった新作です。エントリー段階ではまだ完成はしていませんが本番までには間に合わせられるように頑張ります。</li> </ul>
<p>RT60 赫ノ武士 (レッドサムライ) 参加者：柳澤 孝平 所属：reRo</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] / 期間： [電気系] / 期間： [ソフト] / 期間：</li> <li>■ スペック 150 x 100 x 50 [mm] 115[g] 機構：吸引機構 未回答 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]</li> <li>■ 使用マイコン ARM系 / [MHz] / ROM [kB] / RAM [kB] / Data Flash [kB]</li> <li>■ 電池 ? / [セル or 本] / [V] / [mAh] / モータ関係：? / [セル or 本] / [V] / [mAh] /</li> <li>■ モータ 走行用：0 [個] / モータドライバIC：</li> <li>■ センサ</li> <li>■ 開発環境 / CAD:</li> <li>■ 探索アルゴリズム 未回答</li> <li>■ ロボットPR</li> </ul>
<p>RT61 APOLLON (アポロン) 参加者：藤澤 彰宏</p> 	<ul style="list-style-type: none"> <li>■ 製作 [機械系] 自身で設計したオリジナル / 期間：6カ月 [電気系] プリント基板(自分で設計) / 期間：3カ月 [ソフト] 自身で作ったオリジナルプログラム / 期間：4年</li> <li>■ スペック 150 x 250 x 30 [mm] 140[g] 機構：左右(4輪)速度差方式 吸引ファンを利用した吸着 特徴的な見た目をした防振構造 動輪：4輪/直径20mm 幅10mm 補助輪なし 最高速度：直線 6[m/s] / 加速度 15[m/s/s] / 旋回 1.5[m/s]</li> <li>■ 使用マイコン RX系 / Renesas RX66T / 160[MHz] / ROM 512 [kB] / RAM 64 [kB] / Data Flash 8 [MB]</li> <li>■ 電池 ? / 4 [セル or 本] / 15[V] / 300[mAh] / GAONENG</li> <li>■ モータ 走行用：DCモータ 2 [個] / DCX12L モータドライバIC： TB67H420FTG 吸引機構 DCモータ 1 [個] / DRW002</li> <li>■ センサ 赤外線センサ:16 [個] / SCM-014TB // 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 ENX EASY / 磁気式 /</li> <li>■ 開発環境 C++ / ルネサスコンパイラ / e2 Studio / CAD: Fusion360, PCBEE</li> <li>■ 探索アルゴリズム トレース コース記憶あり</li> <li>■ ロボットPR 【特徴】 ・2次走行では仮想ライントレースによるショートカット走行をする ・速いことで有名なアウトインアウト走法を”マイコンハ”実装している ・吸引ファンマウンターに強力な防振構造を採用している 【昨年からの更新点】 ・プログラムがアップデートされ、より正確な自己位置推定になった ・モータを大型化し、バッテリーも積み増してパワーをあげた</li> </ul>

## 地区大会等の記録

関西地区大会：7月21日(日)

中部初級者大会：9月1日(日)【中止】

北陸信越地区大会：9月29日(日)

東北地区大会：10月6日(日)

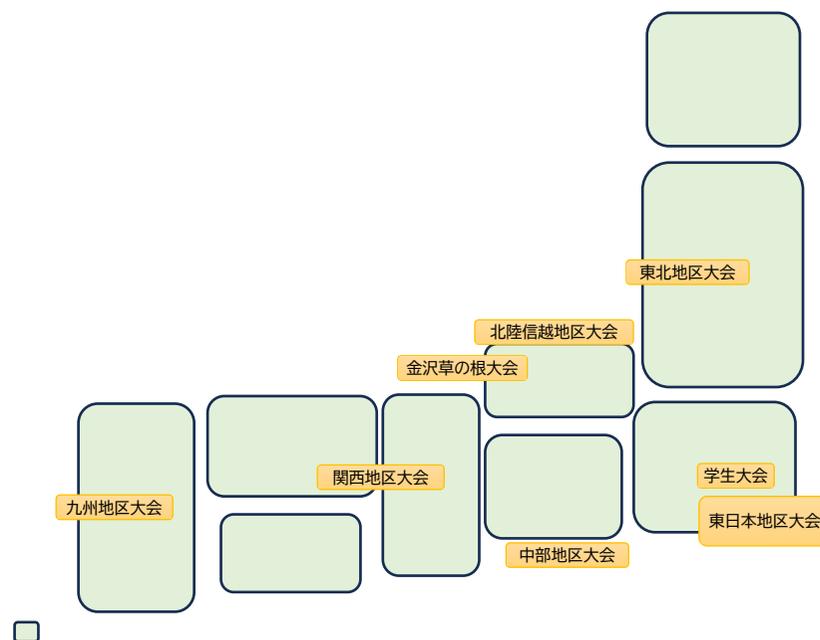
九州地区大会：10月29日(日)

中部地区大会：11月3日(日)

金沢草の根大会：12月8日(日)

東日本地区大会：12月22日(日)

全日本学生マイクロマウス大会：12月1日(日)



# 2024年度マイクロマウス関西地区大会

日時 2024年7月20日(土)試走会/7月21日(日)大会

会場 大阪電気通信大学 寝屋川キャンパス

マイクロマウス競技 エントリー:35 参加:35 完走:31

上位入賞者

優勝	djtkuwaganon_act5F	高橋 良太	0:02.499	
2位	Fantom4th	松井 祐樹	D-The-Star	0:02.510
3位	Spangle v5.1	徳永 弦久	KadoMakers/技術チャレンジ部	0:03.271

クラシックマウス競技 エントリー:47 参加:46 完走:37

上位入賞者

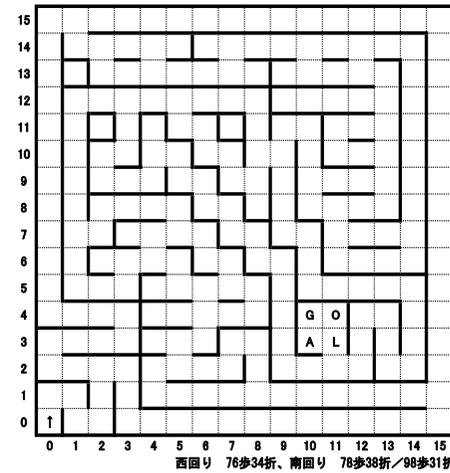
優勝	すたすたねずみ ver.1.02	合田 直史	Freedom kOBo	0:10.205
2位	Lalvander+α	宮崎 淳	東京工芸大学からくり工房	0:10.252
3位	黒鉄参参	赤尾 健太	Ex-machina	0:10.891

ロボットレース競技 エントリー:29 参加:25 完走:17

上位入賞者

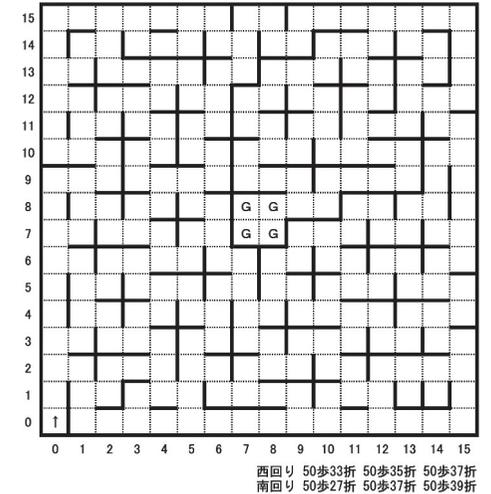
優勝	素揚げタコ	荒川 拓海	揚げたこ	0:12.981
2位	RedSpecial	猪野 貴之	からくり工房 A:Mac	0:13.265
3位	ロボ太郎	松本 怜士	大阪府立城東工科高校	0:17.278

マイクロマウス競技



過去の出題:2014 全日本大会  
マイクロマウス競技 エキスパートクラス予選

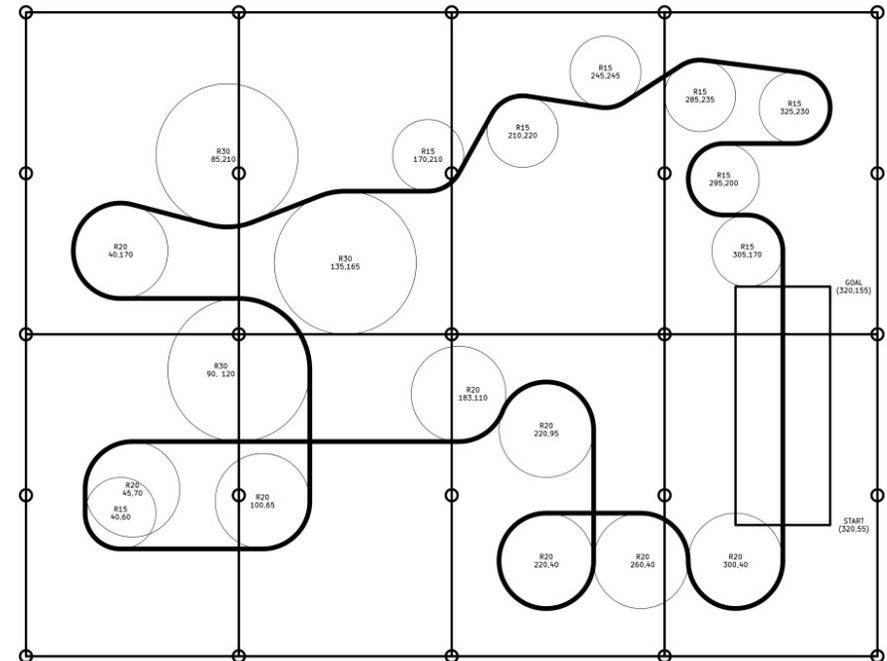
クラシックマウス競技



過去の出題:2014 全日本大会  
マイクロマウスクラシック競技 エキスパートクラス予選

## 2024年度マイクロマウス関西地区大会

2024年7月21日  
於:大阪電気通信大学

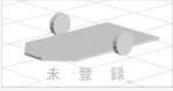


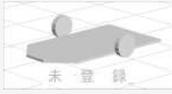
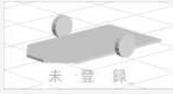
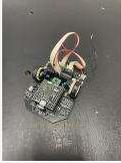
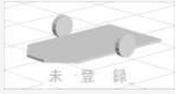
# マイクロナウス 2024

## 2024年度マイクロナウス関西地区大会 エントリー一覧

7月21日(日)開催/大阪電気通信大学 寝屋川キャンパス

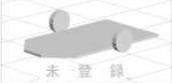
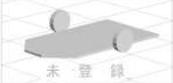
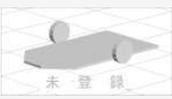
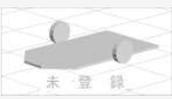
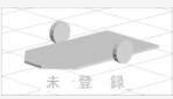
マイクロナウス競技: MM	1 第1位 MM35	2 第2位 MM34	3 第3位 MM33	4 第4位 MM31	5 第5位 MM14	6 第6位 MM28
						
djtkuwaganon_act5F 高橋 良太 公認記録 0:02.499 優勝 15point マイコン: RX系 サイズ: 60x38x20 [mm] 20[g] 吸引機構あり	Fantom4th 松井 祐樹 D-The-Star 公認記録 0:02.510 2位 10point マイコン: ARM系 サイズ: 55x38x20 [mm] 15.6[g] 吸引機構あり	Spangle v5.1 徳永 弦久 KadoMakers/技術チャレンジ部 公認記録 0:03.271 3位 6point マイコン: RX系 サイズ: 55x38x20 [mm] 17.5[g] 吸引機構あり	Sylphy Echo 古川 大貴 D-The-Star 公認記録 0:03.457 4位 4point マイコン: ARM系 サイズ: 55x38x17 [mm] 18[g] 吸引機構あり	白鐵兎 福田 真悟 Mice Busters / K-MC部 公認記録 0:03.488 5位 3point マイコン: ARM系 サイズ: 48x34x20 [mm] 15[g] 吸引機構あり	こじまうす19 小島 宏一 公認記録 0:03.510 6位 2point マイコン: ARM系 サイズ: 68x38x23 [mm] 14[g] 吸引機構あり	
7 第7位 MM32	8 第8位 MM29	9 第9位 MM24	10 第10位 MM02	11 第11位 MM30	12 第12位 MM16	13 第13位 MM25
						
proto-type7 ver.2 浜砂 智 公認記録 0:03.740 1point マイコン: ARM系 サイズ: 66x38x21 [mm] 18[g] 吸引機構あり	しゅべるま〜じゅにあ ぶいつー 今井 康博 D-The-Star 公認記録 0:04.405 1point マイコン: RX系 サイズ: 50x50x30 [mm] 15[g] 吸引機構あり	Axi 須賀 裕文 D-The-Star 公認記録 0:08.347 1point マイコン: RX系 サイズ: 59.2x34.6x20.5 [mm] 14.45[g] 吸引機構あり	マッキーマウスv2.0 横原 豊 アールティマウス部/Blue Cheese 公認記録 0:20.943 1point マイコン: ARM系 サイズ: 60x40x14 [mm] 17.1[g]	β2 山下 浩平 公認記録 0:22.762 1point マイコン: ARM系 サイズ: 63x38x23 [mm] 20.6[g] 吸引機構あり	当たり屋 小川 悠真 神戸市立科学技術高等学校科学技術研究会 公認記録 0:28.643 特別賞、高校生特別賞 1point マイコン: RX系 サイズ: 53x40x12 [mm] 20[g]	HM-2020改 西崎 伸吾 厚木ロボット研究会 公認記録 0:33.347 1point マイコン: RX系 サイズ: 65x60x85 [mm] 240[g]
14 第14位 MM17	15 第15位 MM09	16 第16位 MM01	17 第17位 MM27	18 第18位 MM12	19 第19位 MM26	20 第20位 MM22
						
maelstrom_vv 三村 祐希也 神戸市立科学技術高校科学技術研究会 公認記録 0:34.206 1point マイコン: ESP32系 サイズ: 60x38x30 [mm] 16[g] 吸引機構あり	佐野工トマト 小谷樹輝 佐野工科大学 公認記録 0:38.165 1point マイコン: RX系 サイズ: 53x39x16 [mm] 23[g]	Zirconoria 中川 範見 アールティマウス部 公認記録 0:41.338 1point マイコン: ARM系 サイズ: 70x39x13 [mm] 15.7[g]	みねこ 小島 みひろ 公認記録 0:42.351 1point マイコン: ARM系 サイズ: 65x38x40 [mm] 67[g]	DURANDAL 笹谷 慎伸 からくり工房A:Mac 公認記録 0:42.497 1point マイコン: SH系 サイズ: 60x40x20 [mm] 80[g]	ロング21号機 小峰 直樹 公認記録 0:46.920 1point マイコン: RX系 サイズ: 44.5x37x17.5 [mm] 19[g] 吸引機構あり	Y-cube 畠井 悠希 関西学院大学ロボコンサークルAiMEiBA 公認記録 0:47.413 特別賞 1point マイコン: RX系 サイズ: 53x39x16 [mm] [g]

21 第21位 MM10	22 第22位 MM08	23 第23位 MM21	24 第24位 MM15	25 第25位 MM07	26 第26位 MM18	27 第27位 MM05
						
佐野エメロン 吉本 龍輝 大阪府立佐野工科高校機械工作部 公認記録 0:51.640 1point マイコン：RX系 サイズ：53x39x16 [mm] 23[g]	なんか小さくてわからないやつ 中西健心 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 0:56.293 1point マイコン：ESP32系 サイズ：60x39x39 [mm] 60[g]	P-cube1 大串 知矢 関西学院大学ロボコンサークル AiMEiBA 公認記録 1:06.590 1point マイコン：ESP32系 サイズ：60x39x39 [mm] 60[g]	ハム 湯山 太智 K-MC部 公認記録 1:07.065 1point マイコン：RX系 サイズ：53x39x16 [mm] 23[g]	名無しのvi:co v2 (仮) 久保木 駿 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 1:43.413 1point マイコン：ESP32系 サイズ：60x39x39 [mm] 60[g]	M-cube6 吉峰拓斗 関西学院大学ロボコンサークルAiMEiBA 公認記録 1:47.269 1point マイコン：RX系 サイズ：53x39x16 [mm] 23[g]	はんしんよく (半身浴) Pi:CoV2 いとう ひさし 公認記録 1:49.712 1point マイコン：ESP32系 サイズ：60x39x39 [mm] 60[g]
28 第28位 MM06	29 第29位 MM19	30 第30位 MM20	31 第31位 MM23	32 MM03	33 MM04	34 MM11
						
ピグリム1号 諏訪部 悠大 公認記録 1:49.725 1point マイコン：ESP32系 サイズ：60x39x39 [mm] 60[g]	M-cube4 幸 朋輝 関西学院大学ロボコンサークルAiMEiBA 公認記録 2:27.199 1point マイコン：RX系 サイズ：53x39x16 [mm] 23[g]	M-cube5 柚木 涼羽 関西学院大学ロボコンサークルAiMEiBA 公認記録 2:35.863 1point マイコン：RX系 サイズ：53x39x16 [mm] 23[g]	SOLID 綿谷 良太 公認記録 2:36.110 特別賞 1point マイコン：ARM系 サイズ：100x56x82 [mm] 200[g]	Zirconia-Blue 合田 直史 Freedom kOBo 公認記録 R マイコン：ARM系 サイズ：70x39x15 [mm] 13[g]	Zirconia2kai 谷口 野歩 公認記録 R マイコン：ARM系 サイズ：70x40x13 [mm] 15[g]	ExtraIce-4 飯田 一輝 からくり工房A:Mac 公認記録 R マイコン：ESP32系 サイズ：56x39x15 [mm] 16.5[g]
35 MM13	クラシックマウス競技：CM	1 第1位 CM45	2 第2位 CM46	3 第3位 CM43	4 第4位 CM02	5 第5位 CM24
						
BlueLight 林 康平 京都コンピュータ学院 制御通信部CINCS 公認記録 R マイコン：ESP32系 サイズ：39x37.8x10.7 [mm] 10[g]		すたすたねずみ ver.1.02 合田 直史 Freedom kOBo 公認記録 0:10.205 優勝 10point マイコン：RX系 サイズ：90x60x38.5 [mm] 150[g] 吸引機構あり	Lalvandert+α 宮崎 淳 東京工芸大学からくり工房 公認記録 0:10.252 2位 6point マイコン：ARM系 サイズ：100x74x26 [mm] 136[g]	黒鉄参式 赤尾 健太 Ex-machina 公認記録 0:10.891 3位、特別賞 4point マイコン：ARM系 サイズ：130x70x30 [mm] 89[g] 吸引機構あり	騷速 坂上 公哉 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 0:19.271 4位、特別賞 3point マイコン：H8系 サイズ：118x95x100 [mm] 730[g]	マグロ 宇藤 寿宗 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 0:20.815 5位 2point マイコン：H8系 サイズ：118.35x92.6x82.7 [mm] 750[g]

6 第6位 CM47	7 第7位 CM42	8 第8位 CM44	9 第9位 CM38	10 第10位 CM36	11 第11位 CM14	12 第12位 CM04
						
YA5 IKAROS改 荒井優輝 からくり工房A:Mac 公認記録 0:21.192 6位 1point マイコン:RX系 サイズ:105x70x35 [mm] 111.5[g] 吸引機構あり	ムブアイ 勝又 洋介 Mのマウス部 公認記録 0:21.369 特別賞 1point マイコン:RX系 サイズ:125x75x130 [mm] 350[g]	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式会社 公認記録 0:27.114 1point マイコン:RX系 サイズ:94x74x40 [mm] 122[g]	近畿能開大 片岡 廣二 近畿職業能力開発大学校 公認記録 0:27.765 1point マイコン:RX系 サイズ:120x73x80 [mm] 520[g]	Aマイクロマウス Azza ashour 公認記録 0:33.134 1point マイコン:RX系 サイズ:120x73x80 [mm] 520[g]	獅 堂本 剛志 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 0:38.242 1point マイコン:H8系 サイズ:120x68.3x88.2 [mm] 720[g]	GOAL 大橋 磨人 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 0:39.705 特別賞 1point マイコン:H8系 サイズ:129x90x94 [mm] 755[g]
13 第13位 CM31	14 第14位 CM29	15 第15位 CM32	16 第16位 CM13	17 第17位 CM41	18 第18位 CM27	19 第19位 CM10
						
ごつがり 中西 健心 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 0:40.315 1point マイコン:H8系 サイズ:120x95x95 [mm] 720[g]	でんちゆう 木田 裕大 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 0:41.298 1point マイコン:H8系 サイズ:113x73x90 [mm] 720[g]	響CM 山口 拓也 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 0:41.313 1point マイコン:H8系 サイズ:120x90x100 [mm] 751.1[g]	電ノ鼠 山之内 咲人 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 0:41.865 1point マイコン:H8系 サイズ:126x91x98 [mm] 700[g]	unblur 余村 亮 ソラド株式会社 公認記録 0:45.140 1point マイコン:RX系 サイズ:120x73x80 [mm] 520[g]	ラオシューロン 笹村 遼空 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 0:45.362 1point マイコン:H8系 サイズ:116x70x98 [mm] 720[g]	駄菓子運搬機くん 久世 実優 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 0:45.645 1point マイコン:H8系 サイズ:120x92x95 [mm] 750[g]
20 第20位 CM28	21 第21位 CM26	22 第22位 CM06	23 第23位 CM22	24 第24位 CM19	25 第25位 CM16	26 第26位 CM18
						
モルモル2号 須内 結子 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 0:45.648 1point マイコン:H8系 サイズ:126x93x94 [mm] 720[g]	聖獣シャイニングドラゴン 杉本 榮太 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 0:45.842 1point マイコン:H8系 サイズ:125x70x95 [mm] 720[g]	レッドスター 谷口 幸士郎 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 0:45.885 1point マイコン:RX系 サイズ:120x73x80 [mm] 520[g]	chipstar Ver.2.0 竹内 智亮 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 0:51.449 1point マイコン:RX系 サイズ:90x75x35 [mm] 124[g]	ハイスベックα 岸田 純弥 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 0:58.029 1point マイコン:RX系 サイズ:90x75x40 [mm] 130[g]	くるま 菊池 斗真 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 0:59.064 1point マイコン:H8系 サイズ:110x80x70 [mm] 300[g]	Mercury 高築 陽平 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 1:00.374 1point マイコン:H8系 サイズ:110x80x70 [mm] 300[g]

27 第27位 CM03	28 第28位 CM15	29 第29位 CM09	30 第30位 CM23	31 第31位 CM21	32 第32位 CM11	33 第33位 CM35
						
ヒビ 吉田 拓磨 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 1:04.873 1point マイコン : H8系 サイズ : 110x80x70 [mm] 300[g]	RapidRunner 山本 宇恭 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 1:07.145 1point マイコン : H8系 サイズ : 110x80x70 [mm] 300[g]	ラットロボット 田中 翔麒 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 1:09.162 1point マイコン : H8系 サイズ : 110x80x70 [mm] 300[g]	鼠が如く 中村 悠 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 1:11.303 1point マイコン : H8系 サイズ : 116x92x98 [mm] 720[g]	マウスくん 中谷 祐太 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 1:14.961 1point マイコン : RX系 サイズ : 90x75x26 [mm] 120[g]	KYMOUSE 菊地 佑真 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 1:15.110 1point マイコン : H8系 サイズ : 105x81.2x75 [mm] 292.3[g]	クイックスター 西川 明義 大阪府立城東工科高校 公認記録 1:24.280 1point マイコン : ESP32系 サイズ : 120x75x85 [mm] 250[g]
34 第34位 CM01	35 第35位 CM39	36 第36位 CM40	37 第37位 CM30	38 CM08	39 CM12	40 CM17
						
マイクロマウスタックヤン 徳永 弦久 KadoMakers/技術チャレンジ部 公認記録 1:30.164 1point マイコン : ESP32系 サイズ : 54x54x49 [mm] 145[g]	M-L55V 川畑 太耀 大和大学ものづくり工房 公認記録 1:31.449 1point マイコン : H8系 サイズ : 120x90x90 [mm] 500[g]	ぜんしんよく(全身浴) BU4 いとう ひさし 公認記録 1:37.296 1point マイコン : RX系 サイズ : 95x80x75 [mm] 295[g]	だいふく 久保木 駿 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 2:03.787 1point マイコン : RX系 サイズ : 120x73x80 [mm] 520[g]	ToRT 田中 大喜 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 R マイコン : H8系 サイズ : 110x80x70 [mm] 300[g]	Roll Alone 藤本 裕人 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 R マイコン : H8系 サイズ : 126x90x95 [mm] 724.6[g]	初号機 高垣 虎太郎 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 R マイコン : H8系 サイズ : 110x80x70 [mm] 300[g]
41 CM20	42 CM25	43 CM33	44 CM05	45 CM07	46 CM34	47 CM37
						
Explorer 藤形 悠生 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 R マイコン : H8系 サイズ : 128x98x115 [mm] 750[g]	走り続けるマウス 才田 和輝 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 R マイコン : H8系 サイズ : 116x90x98 [mm] 720[g]	Ariadne 坂上 公哉 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 R マイコン : ARM系 サイズ : 100x74x37 [mm] 75[g]	やまもご号 山本 耕平 大阪電気通信大学 自由工房 棄権 マイコン : H8系 サイズ : 110x80x70 [mm] 300[g]	ロボ1 後藤 鈴凜 大阪電気通信大学 自由工房 棄権 マイコン : H8系 サイズ : 110x80x70 [mm] 300[g]	IMI3 猪野 貴之 からくり工房A:Mac 棄権 マイコン : ARM系 サイズ : 130x100x100 [mm] 840[g]	近能大マウス(仮) 福岡 幸奈 棄権 マイコン : RX系 サイズ : 120x73x80 [mm] 520[g]

ロボットレース競技: RT

1 第1位 RT12	2 第2位 RT21	3 第3位 RT05	4 第4位 RT27	5 第5位 RT09	6 第6位 RT07	
						
素揚げタコ 荒川 拓海 揚げたこ 公認記録 0:12.981 優勝 10point マイコン: AVR系 サイズ: 120x168x40 [mm] 362[g]	RedSpecial 猪野 貴之 からくり工房A:Mac 公認記録 0:13.265 2位、特別賞 6point マイコン: サイズ: 160x160x50 [mm] 300[g]	ロボ太郎 松本 怜士 大阪府立城東工科高校 公認記録 0:17.278 3位、高校生特別賞 4point マイコン: サイズ: xx [mm] [g]	Savoia S.21SC 高橋 尚亨 東京工芸大学からくり工房 公認記録 0:17.817 4位 3point マイコン: ARM系 サイズ: 155x250x80 [mm] 723[g]	シンプルファイター 近藤 隆路 (株) シンプルファイター 公認記録 0:23.682 5位 2point マイコン: ARM系 サイズ: 130x112x57 [mm] 200[g]	シロえもん 大谷 優翔 大阪府立高津高等学校 公認記録 0:27.582 6位、高校生特別賞 1point マイコン: ARM系 サイズ: 130x112x57 [mm] 200[g]	
7 第7位 RT15	8 第8位 RT25	9 第9位 RT28	10 第10位 RT26	11 第11位 RT20	12 第12位 RT18	13 第13位 RT08
						
響RT 山口 拓也 大阪電気通信大学 伊藤研究室 公認記録 0:28.436 特別賞 1point マイコン: ESP32系 サイズ: 100x190x38 [mm] 117[g]	Bit2 曾山 風太 福井大学カラクリ工房I.Sys 公認記録 0:28.707 1point マイコン: RX系 サイズ: 140x80x50 [mm] 150[g]	転生したらトレーニングトレーサー だった件 藤澤 彰宏 公認記録 0:32.015 1point マイコン: ARM系 サイズ: 120x250x60 [mm] 130[g]	CONV 中原 悠希 からくり工房I.Sys 公認記録 0:33.390 1point マイコン: ESP32系 サイズ: 110x150x50 [mm] 180[g]	AGVP2 清水 祐亮 からくり工房A:Mac 公認記録 0:41.776 1point マイコン: RX系 サイズ: 180x150x105 [mm] 400[g]	にっこうよく(日光浴)ESP いとう ひさし 公認記録 0:42.820 1point マイコン: ESP32系 サイズ: 140x120x90 [mm] 660[g]	まるすけ 木村 優太 大阪府立高津高等学校 公認記録 1:01.606 1point マイコン: ARM系 サイズ: 130x112x57 [mm] 200[g]
14 第14位 RT16	15 第15位 RT06	16 第16位 RT02	17 第17位 RT03	18 RT01	19 RT10	20 RT11
						
すずつき 新谷 健太郎 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 1:11.695 1point マイコン: AVR系 サイズ: 145x215x35 [mm] [g]	きやみ 神谷 秀輝 大阪府立城東工科高校 公認記録 1:14.095 1point マイコン: サイズ: 145x110x65 [mm] 150[g]	我龍天晴 丸岡 大那 大阪府立城東工科高校 公認記録 1:24.097 1point マイコン: サイズ: 140x138x60 [mm] 150[g]	RB01 伊藤 駿 大阪府立城東工科高校 公認記録 1:28.643 1point マイコン: サイズ: 140x138x60 [mm] 150[g]	TR-2024CAM 西崎 伸吾 厚木ロボット研究会 公認記録 R マイコン: ARM系 サイズ: 120x240x130 [mm] 300[g]	JT-Tracer 富田 純平 公認記録 R マイコン: AVR系 サイズ: 166x225x67 [mm] 282[g]	Collabo_Cleaner_LT 中江友則 京都コンピュータ学院 制御通信部CINCS 公認記録 R 特別賞 マイコン: サイズ: 160x120x80 [mm] 590[g] 吸引機構あり

21	RT17		22	RT19		23	RT23		24	RT24		25	RT29		26	RT04		27	RT13	
SOLID 綿谷 良太 <u>公認記録 R</u>		無旋Drive03 鈴木 亮 特殊移動機械製作所 <u>公認記録 R</u>		Tracer-S3 北川 幸輝 福井大学からくり工房I.Sys <u>公認記録 R</u>		chepengo 増田 泰人 福井大学からくり工房I.Sys <u>公認記録 R</u>		APOLLON 藤澤 彰宏 <u>公認記録 R</u>		発見一番星 山口 凌駕 大阪府立城東工科高校 <u>棄権</u>		aldebaran 高村 紀之 <u>棄権</u>								
マイコン：ARM系 サイズ：100x56x82 [mm] 200[g]		マイコン：ESP32系 サイズ：240x240x120 [mm] 1200[g]		マイコン：ESP32系 サイズ：100x108x45 [mm] 130[g]		マイコン：RX系 サイズ：147x135x25 [mm] 141[g]		マイコン：RX系 サイズ：150x250x30 [mm] 130[g] 吸引機構あり		マイコン： サイズ：145x110x65 [mm] 150[g]		マイコン：RX系 サイズ：130x140x50 [mm] 300[g]								
28	RT14		29	RT22																
宇多野 西島 賢太郎 <u>棄権</u>		BIT3 百田 篤志 からくり工房I.Sys <u>棄権</u>																		
マイコン：ARM系 サイズ：150x156x30 [mm] 150[g] 吸引機構あり		マイコン：ARM系 サイズ：150x120x55 [mm] 160[g]																		

参加者の方へ：  
参加者データベースはリアルタイムで更新されます。このページを再読み込みしても申込みロボットが表示されない場合は、登録に失敗していますので再度登録操作をしてください。  
テクニカルデータは登録締切時点のデータを公開しています。

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](mailto:mouse_kansai@ntf.or.jp)

# 第37回マイクロマウス中部地区初級者大会

日時 2024年9月1日(日)大会

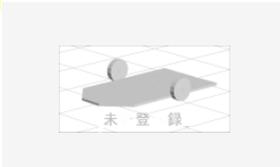
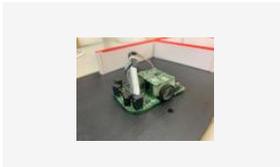
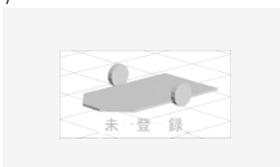
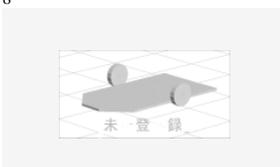
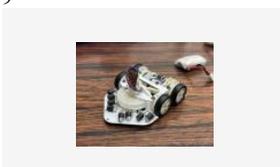
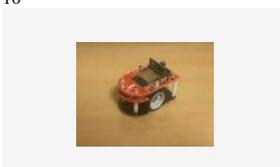
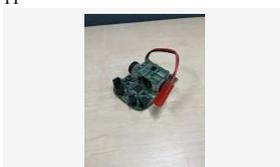
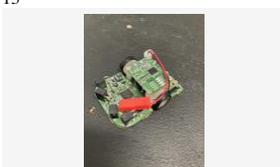
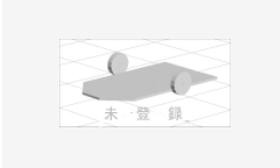
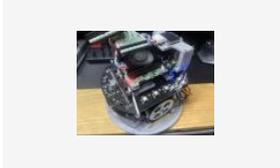
会場 名古屋工学院専門学校

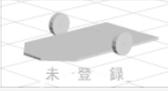
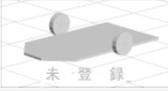
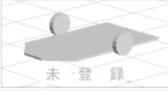
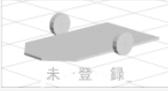
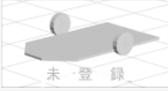
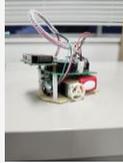
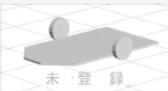
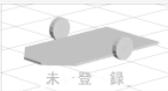
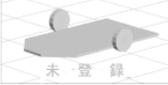
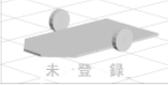
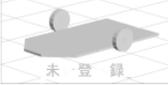
# 中止

台風のため

## 第37回マイクロナウス中部地区初級者大会 申込状況

【中止】 9月1日（日）開催/名古屋工学院専門学校

マイクロナウス競技 : MM		1	2	3	4	5	6	
								
		β2 山下 浩平 マイコン : ARM系 サイズ : 63x38x23 [mm] 20.6[g] 吸引機構あり	ピーコたん 川村 誠 マイコン : ESP32系 サイズ : 60x39x39 [mm] 60[g]	Morpho BY 竹内 聖 マイコン : RX系 サイズ : 55x38x19 [mm] 13.3[g] 吸引機構あり	レンタルハムスター 野中 海生 reRo マイコン : RX系 サイズ : 53.3x40.1x12.7 [mm] 20.5[g]	ExtraIce-4 飯田 一輝 からくり工房A:Mac マイコン : ESP32系 サイズ : 56x39x15 [mm] 16.5[g]	なんか小さくてわからないやつ 中西健心 大阪電気通信大学自由工房 マイコン : ESP32系 サイズ : 60x39x39 [mm] 60[g]	
7	8							
		ハイスベックβ 岸田 純弥 大阪電気通信大学自由工房 マイコン : ESP32系 サイズ : 60x39x39 [mm] 60[g]	響MM 山口 拓也 大阪電気通信大学自由工房 マイコン : ESP32系 サイズ : 60x39x39 [mm] 60[g]	どらねご大将 須田 晃弘 東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI マイコン : ARM系 サイズ : 56x38x25 [mm] 20[g] 吸引機構あり	P-cube2 佐治 七生 関西学院大学ロボコンサークルAiMEiBA マイコン : ESP32系 サイズ : 60x39x39 [mm] 60[g]	M-cube6 吉峰拓斗 関西学院大学ロボコンサークルAiMEiBA マイコン : RX系 サイズ : 53x39x16 [mm] 23[g]	M-cube4 幸 朋輝 関西学院大学ロボコンサークルAiMEiBA マイコン : RX系 サイズ : 53x39x16 [mm] 23[g]	M-cube5 柚木 涼羽 関西学院大学ロボコンサークルAiMEiBA マイコン : RX系 サイズ : 53x39x16 [mm] 23[g]
14	クラシックマウス競技 : CM		1	2	3	4	5	
								
		P-cube1 大串 知矢 関西学院大学ロボコンサークル AiMEiBA マイコン : ESP32系 サイズ : 60x39x39 [mm] 60[g]	ぜんしんよく (全身浴) BU4 いとう ひさし マイコン : RX系 サイズ : 95x80x75 [mm] 295[g]	Pi:co 木村 友亮 マイコン : RX系 サイズ : 120x73x80 [mm] 520[g]	Pi:Co Classic3 森奥 晃企 マイコン : RX系 サイズ : 120x73x80 [mm] 520[g]	IMI3 猪野 貴之 からくり工房A:Mac マイコン : ARM系 サイズ : 130x100x100 [mm] 840[g]	Pi:Co Classic 4(仮) 青木 政武 アールティマウス部 マイコン : ESP32系 サイズ : 120x74x68 [mm] 470[g]	

<p>6</p>  <p>うさぎ1号 白井 楓華 名城大学 マイコン：ESP32系 サイズ：120x73x80 [mm] 520[g]</p>	<p>7</p>  <p>キュウソ 石原 虎亜 名城大学 マイコン：ESP32系 サイズ：120x73x80 [mm] 520[g]</p>	<p>8</p>  <p>うさ太郎 西川 飛翠 名城大学 マイコン：ESP32系 サイズ：xx [mm] [g]</p>	<p>9</p>  <p>ShyPath2号 齊藤 航星 大和大学ものづくり工房 マイコン：H8系 サイズ：70x130x90 [mm] 600[g]</p>	<p>10</p>  <p>ShyPath1号 山田 匠真 大和大学ものづくり工房 マイコン：H8系 サイズ：70x130x90 [mm] 600[g]</p>	<p>11</p>  <p>マウスくん 中谷 祐太 大阪電気通信大学 自由工房 マイコン：RX系 サイズ：90x75x26 [mm] 120[g]</p>	<p>12</p>  <p>GOAL 大橋 磨人 大阪電気通信大学 自由工房 マイコン：H8系 サイズ：129x90x94 [mm] 755[g]</p>
<p>13</p>  <p>ハイスベックα 岸田 純弥 大阪電気通信大学 自由工房 マイコン：RX系 サイズ：90x75x40 [mm] 130[g]</p>	<p>14</p>  <p>KATA-NA 田中 大喜 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>15</p>  <p>ラットロボットver.2.0 田中 翔麒 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>16</p>  <p>Roll Alone 藤本 裕人 大阪電気通信大学 自由工房 マイコン：H8系 サイズ：126x90x95 [mm] 724.6[g]</p>	<p>17</p>  <p>電ヲ鼠 山之内 咲人 大阪電気通信大学 自由工房 マイコン：H8系 サイズ：126x91x98 [mm] 700[g]</p>	<p>18</p>  <p>Explorer 藤形 悠生 大阪電気通信大学 自由工房 マイコン：H8系 サイズ：128x98x94 [mm] 750[g]</p>	<p>19</p>  <p>Mercury 高榮 陽平 大阪電気通信大学 自由工房 マイコン：H8系 サイズ：123.60x66.90x70 [mm] 300[g]</p>
<p>20</p>  <p>タロのスケスケ 篠崎 祐太郎 東京理科大学 Mice マイコン：ARM系 サイズ：100x90x50 [mm] 708[g]</p>	<p>21</p>  <p>KOGUMA-CHAN 須田 晃弘 東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI マイコン：ARM系 サイズ：90x72x40 [mm] 110[g] 吸引機構あり</p>	<p>22</p>  <p>卯月紅 奥村 耀 株式会社アールティ マイコン：ESP32系 サイズ：120x73x80 [mm] 520[g]</p>	<p>23</p>  <p>湖北の星 大橋 蒼馬 滋賀職業能力開発短期大学校 マイコン：RX系 サイズ：120x73x80 [mm] 520[g]</p>	<p>24</p>  <p>トップギア 大西 蒼汰 滋賀職業能力開発短期大学校 マイコン：ESP32系 サイズ：120x73x80 [mm] 520[g]</p>	<p>1</p> <p>ロボットレース競技：RT</p> <p>1</p>  <p>L1S 山下 浩平 マイコン：ARM系 サイズ：160x240x40 [mm] 130[g] 吸引機構あり</p>	
<p>2</p>  <p>Vision 須賀 裕文 D-The-Star マイコン：ESP32系 サイズ：100.4x165x144.1 [mm] 240[g]</p>	<p>3</p>  <p>ぼん 中良介 reRo マイコン：xx [mm] [g]</p>	<p>4</p>  <p>TLR2(VLTversion) 筒井 健翔 reRo マイコン：ARM系 サイズ：150x240x55 [mm] 140[g] 吸引機構あり</p>	<p>5</p>  <p>AGVP2 清水 祐亮 からくり工房A:Mac マイコン：RX系 サイズ：180x150x105 [mm] 400[g]</p>	<p>6</p>  <p>RedSpecial 猪野 貴之 からくり工房A:Mac マイコン：RX系 サイズ：160x160x50 [mm] 300[g]</p>	<p>7</p>  <p>ディープインパクト 佐久間 健太 中根 由希菜 セナ マイコン：ARM系 サイズ：115x130x40 [mm] 120[g]</p>	<p>8</p>  <p>デンパード 岩瀬 達彦 荒井 結菜 リスタート マイコン：ARM系 サイズ：115x130x40 [mm] 140[g]</p>

9



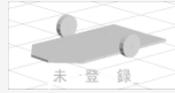
LineLight  
林 康平  
京都コンピュータ学院 制御通信部CINCS  
マイコン：ARM系  
サイズ：113.275x179.00x49.442 [mm] 130[g]  
吸引機構あり

10



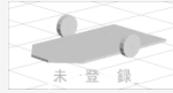
Collabo\_Cleaner\_LTII  
中江 友則  
京都コンピュータ学院 制御通信部CINCS  
マイコン：  
サイズ：160x120x60 [mm] 415[g]  
吸引機構あり

11



Forest  
村野 友紀  
大阪府立城東工科高校  
マイコン：ARM系  
サイズ：185x178x101 [mm] 250[g]

12



きやみ  
神谷 秀輝  
大阪府立城東工科高校  
マイコン：ARM系  
サイズ：130x180x120 [mm] 150[g]

13



すずつき  
新谷 健太郎  
大阪電気通信大学 自由工房  
マイコン：AVR系  
サイズ：145x215x35 [mm] [g]

14



響RT  
山口 拓也  
大阪電気通信大学 伊藤研究室  
マイコン：ESP32系  
サイズ：100x190x38 [mm] 117[g]

参加者の方へ：  
参加者データベースはリアルタイムで更新されます。このページを再読み込みしても申込みロボットが表示されない場合は、登録に失敗していますので再度登録操作をしてください。  
テクニカルデータは登録締切時点のデータを公開しています。

#### 大会事務局

マイクロマウス委員会中部支部  
〒456-0031 名古屋市熱田区神宮4-7-21  
名古屋工学院専門学校内  
E-Mail：[mouse\\_chubu\\_fresh@ntf.or.jp](mailto:mouse_chubu_fresh@ntf.or.jp)

# 第41回マイクロマウス北陸信越地区大会

日時 2024年9月28日(土)試走会/9月29日(日)大会

会場 新潟コンピュータ専門学校 古町キャンパス

マイクロマウス競技 エントリー:14 参加:14 完走:14

上位入賞者

優勝	djtkuwaganon_act5F	高橋 良太	0:02.791	
-	djtkuwaganon_act5E	高橋 良太	0:03.025	
2位	Spangle v5.2	徳永 弦久	KadoMakers/技術チャレンジ部	0:03.470
3位	こじまうす 18	小島 宏一	0:03.559	

クラシックマウス競技 エントリー:11 参加:10 完走:9

上位入賞者

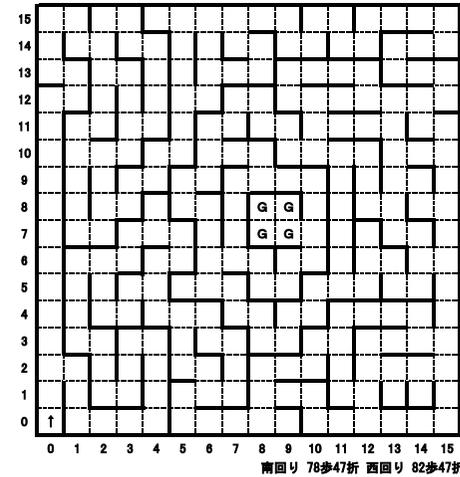
優勝	Lalvander+	宮崎 淳	東京工芸大学からくり工房	0:09.305
2位	TYU 三郎・改	小川 靖夫		0:24.612
3位	プロトコア	森本 勇輝	東京工芸大学からくり工房	0:34.513

ロボットレース競技 エントリー:14 参加:14 完走:13

上位入賞者

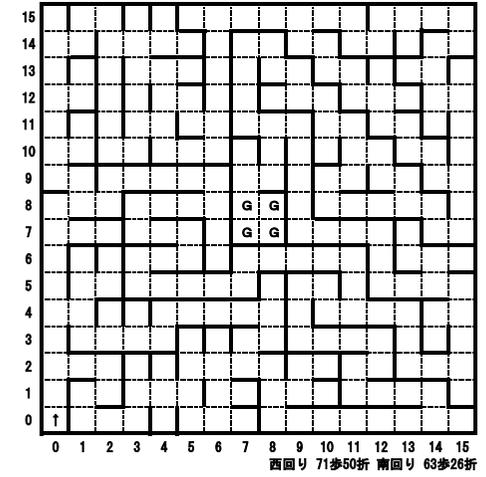
優勝	APOLLON	藤澤 彰宏	0:04.455	
2位	NCC-MT	皆川 翔希也	新潟コンピュータ専門学校	0:09.615
3位	NCC-KS	片山 昂	新潟コンピュータ専門学校	0:09.658

マイクロマウス競技



過去の出題:2019 全日本大会 2023 学生大会

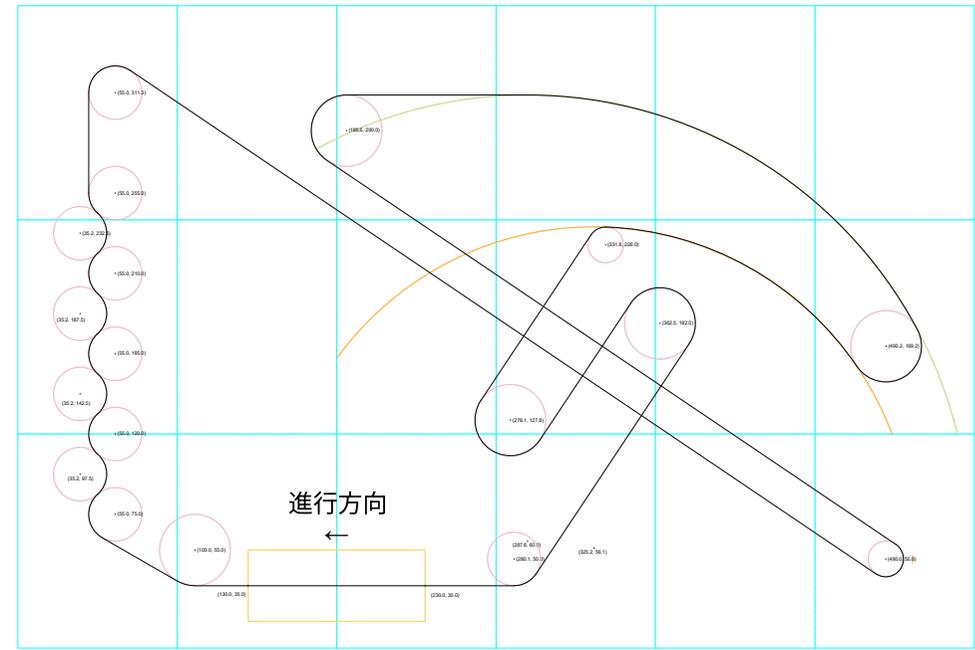
クラシックマウス競技



過去の出題:2016 九州、2019 北陸信越、2023 東日本

ロボットレース競技

(540,360)



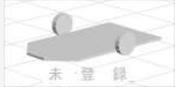
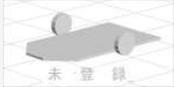
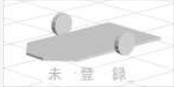
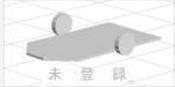
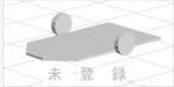
全長26.3m

# マイクロマウス 2024

## 第41回マイクロマウス北陸信越地区大会 エントリー一覧

9月29日(日)開催/新潟コンピュータ専門学校

順位	種別	参加者	所属	公認記録	ポイント	マイコン	サイズ	吸引機構
1	第1位 MM15	djtkuwaganon_act5F 高橋 良太		0:02.791	優勝 10point	RX系	60x38x20 [mm] 20[g]	あり
2	MM14	djtkuwaganon_act5E 高橋 良太		0:03.025		RX系	60x38x20 [mm] 20[g]	あり
3	第2位 MM11	Spangle v5.2 徳永 弦久	KadoMakers/技術チャレンジ部	0:03.470	第2位 6point	RX系	55x38x20 [mm] 17.5[g]	あり
4	第3位 MM13	こじまうす18 小島 宏一		0:03.559	第3位 4point	ARM系	68x38x23 [mm] 10.9[g]	あり
5	MM12	こじまうす19 小島 宏一		0:03.600		ARM系	68x38x23 [mm] 14[g]	あり
6	第4位 MM10	Banshee.SSS 平松 直人	D_structions/Mice Busters	0:03.709	特別賞 3point	ESP32系	60x38x21 [mm] 30[g]	あり
7	第5位 MM02							
8	第6位 MM01							
9	第7位 MM09	maelstrom_vv 三村 祐希也	神戸市立科学技術高校科学技術研究会	0:27.074	1point	ESP32系	60x38x30 [mm] 16[g]	あり
10	第8位 MM07	Akaconia 菅原 昌弥		0:29.241	1point	ARM系	71x39x18 [mm] 13[g]	
11	第9位 MM08	ロング22号機 小峰 直樹		0:32.236	1point	RX系	45x37x17.5 [mm] 19[g]	あり
12	第10位 MM06	DURANDAL 笹谷 伸樹	からくり工房A:Mac	0:41.075	特別賞 1point	SH系	60x40x20 [mm] 80[g]	
13	第11位 MM05	レンタルハムスター 野中海 生	reRo	1:07.924	1point	RX系	53.3x40.1x12.7 [mm] 20.5[g]	
14	第12位 MM04							
15	第13位 MM03							
<b>クラシックマウス競技: CM</b>								
1	第1位 CM10	Lalvander+ 宮崎 淳	東京工芸大学からくり工房	0:09.305	優勝 6point	ARM系	100x74x26 [mm] 136[g]	
2	第2位 CM03	TYU 三郎・改 小川 靖夫		0:24.612	第2位 4point	H8系	130x85x51 [mm] 600[g]	
3	第3位 CM09	プロトコア 森本 勇輝	東京工芸大学からくり工房	0:34.513	第3位 3point	ARM系	111x72x50 [mm] 155[g]	
4	第4位 CM02	初チューミマイ 中原 弘貴	株式会社アルティ	0:36.291	2point	ARM系	120x74x80 [mm] 520[g]	

5 第5位 CM08	6 第6位 CM01	7 第7位 CM06	8 CM04	9 CM05	10 CM11	11 CM07
						
Elizabeth 島田未侖 東京工芸大学からくり工房 公認記録 0:50.483 1point マイコン: ARM系 サイズ: 97.55x89.4x80 [mm] 677[g]	マイクロマウスタックファン 徳永 弦久 KadoMakers/技術チャレンジ部 公認記録 1:05.051 1point マイコン: ESP32系 サイズ: 54x54x49 [mm] 145[g]	mini1 片山 さくら 慶應義塾大学ロボット技術研究会 公認記録 1:22.888 1point マイコン: ARM系 サイズ: 79x84x50 [mm] 105[g]	TYU三郎 小川 靖夫 公認記録 1:33.709 マイコン: H8系 サイズ: 130x85x95 [mm] 720[g]	TYU三郎・改type2 小川 靖夫 公認記録 1:37.283 マイコン: H8系 サイズ: 130x85x51 [mm] 600[g]	マル秘 (開発中) 小川 靖夫 公認記録 R マイコン: H8系 サイズ: 120x120x40 [mm] 250[g]	からくり標準機2号 佐藤 凜 東京工芸大学からくり工房 榎 権 公認記録 1:08.641 マイコン: ARM系 サイズ: 97.55x89.4x80 [mm] 677[g]
<b>ロボットレース競技: RT</b>						
1 第1位 RT14	2 第2位 RT12	3 第3位 RT11	4 第4位 RT09	5 第5位 RT10	6 第6位 RT01	
						
APOLLON 藤澤 彰宏 公認記録 0:04.455 優勝 6point マイコン: RX系 サイズ: 150x250x30 [mm] 130[g] 吸引機構あり	NCC-MT 皆川 翔希也 新潟コンピュータ専門学校 公認記録 0:09.615 第2位 4point マイコン: RX系 サイズ: 190x140x45 [mm] 200[g] 吸引機構あり	NCC-KS 片山 昂 新潟コンピュータ専門学校 公認記録 0:09.658 第3位 3point マイコン: RX系 サイズ: 190x140x45 [mm] 200[g] 吸引機構あり	NCC-003 谷内田 茂成 新潟コンピュータ専門学校 公認記録 0:10.295 2point マイコン: RX系 サイズ: 190x140x45 [mm] 210[g] 吸引機構あり	NCC-NA 中村 アトム 新潟コンピュータ専門学校 公認記録 0:11.037 1point マイコン: RX系 サイズ: 190x140x45 [mm] 200[g] 吸引機構あり	Klic_RT_v2 影山 夏樹 極東技術結社新潟支部 公認記録 0:13.335 1point マイコン: ARM系 サイズ: 160x159x21.5 [mm] 110[g]	
7 第7位 RT05	8 第8位 RT13	9 第9位 RT08	10 第10位 RT03	11 RT04	12 第11位 RT07	13 RT02
						
LRDX-00 渡辺 勇斗 東京工芸大学からくり工房 公認記録 0:21.156 1point マイコン: ESP32系 サイズ: xx [mm] [g]	Tempest 藤澤 彰宏 公認記録 0:21.723 マイコン: RX系 サイズ: 150x250x30 [mm] 130[g] 吸引機構あり	ModelZero 田中 洋輔 公認記録 0:22.643 1point マイコン: ARM系 サイズ: 180x170x30 [mm] 200[g]	トレ三郎 小川 靖夫 公認記録 0:23.839 1point マイコン: R8C/M16/M32系 サイズ: 200x130x51 [mm] 720[g]	ラインローパーMk.2 渡辺 勇斗 東京工芸大学からくり工房 公認記録 0:28.576 マイコン: ESP32系 サイズ: 183x106x98 [mm] 680[g]	Savoia S.21SC 高橋 尚亨 東京工芸大学からくり工房 公認記録 0:35.118 特別賞 1point マイコン: ARM系 サイズ: 155x250x80 [mm] 723[g]	Re:初心者キットから始めるロボトレ生活 藤澤 彰宏 公認記録 1:08.641 マイコン: ARM系 サイズ: 120x250x60 [mm] 130[g]

14 RT06



DprotoVer.1

稲垣 航成

東京工芸大学からくり工房

公認記録 R

マイコン：ARM系

サイズ：165x72x50 [mm] 160[g]

---

参加者の方へ：

参加者データベースはリアルタイムで更新されます。このページを再読み込みしても申込みロボットが表示されない場合は、登録に失敗していますので再度登録操作をしてください。  
テクニカルデータは登録締切時点のデータを公開しています。

---

大会事務局

マイクロマウス北陸信越支部

E-Mail：[mouse\\_hokushin-etsu@ntf.or.jp](mailto:mouse_hokushin-etsu@ntf.or.jp)

# 第37回マイクロマウス東北地区大会

日時 2024年10月5日(土)試走会/10月6日(日)大会  
 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 エントリー:23 参加:22 完走:18

上位入賞者

優勝	djtkuwaganon_act5E	高橋 良太	0:02.302
	djtkuwaganon_act5F	高橋 良太	0:02.308
2位	こじまうす18	小島 宏一	0:02.930
3位	Sylphy Echo	古川 大貴 D-The-Star	0:03.158

クラシックマウス競技(エキスパートクラス) エントリー:17 参加:17 完走:17

上位入賞者

優勝	雪風 8A	中島 史敬	0:03.940
	雪風 8AS	中島 史敬	0:04.474
2位	KOGUMA-CHAN	須田 晃弘 東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI	0:04.983
3位	YA5 IKAROS 改	荒井優輝 からくり工房 A:Mac	0:05.210

クラシックマウス競技(フレッシュマンクラス) エントリー:5 参加:5 完走:4

上位入賞者 ※本競技は順位に関わらず一律1ポイント

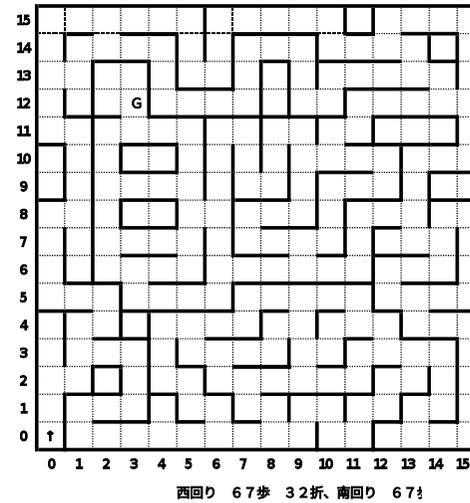
優勝	卯月紅	奥村 耀	株式会社アールティ	0:30.697
2位	Mice_Beginner_Model	磯崎 龍也	東京理科大学 Mice	0:39.546

ロボットレース競技 エントリー:11 参加:11 完走:8

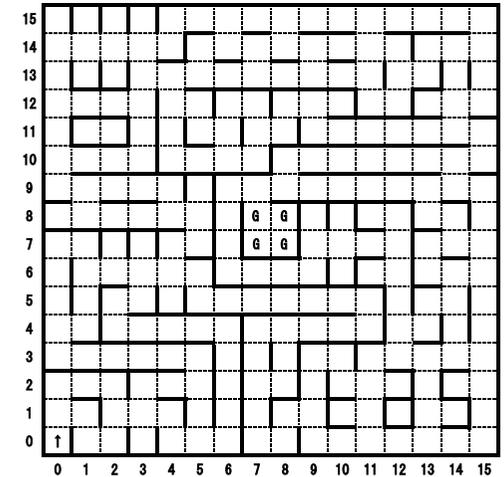
上位入賞者

優勝	APOLLON	藤澤 彰宏	0:03.431
2位	VLT-2	宇都宮 正和 D-The-Star	0:06.008
3位	SimpleTracer_Turbo	平井 雅尊 D-The-Star	0:10.655

マイクロマウス競技



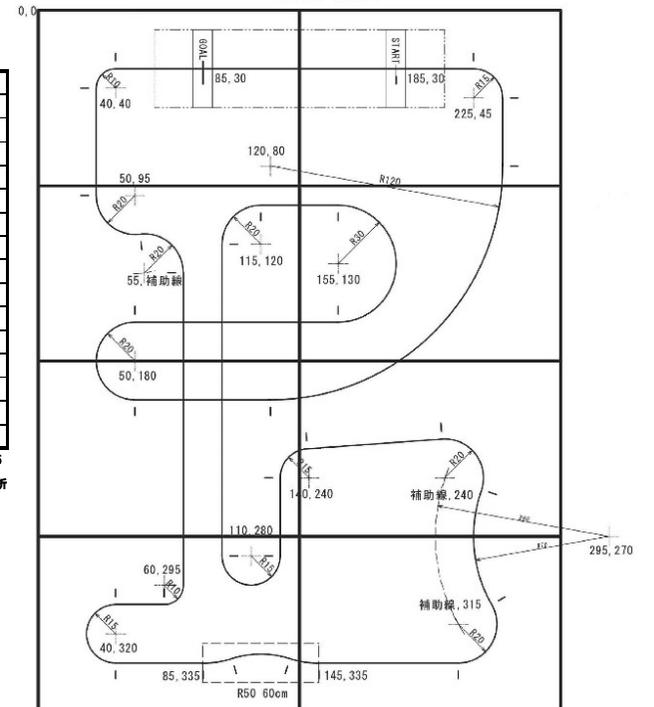
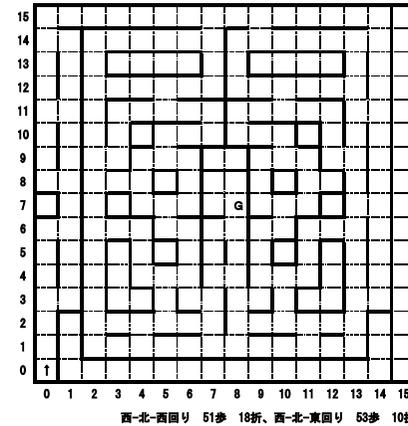
クラシックマウス競技 エキスパート



第39回マイクロマウス東北地区大会  
 ロボットレース競技

2024年10月6日(日)  
 秋田大学 秋田キャンパス

クラシックマウス競技 フレッシュマン



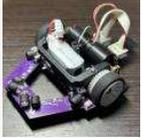
# マイクロマウス 2024

## 第37回マイクロマウス東北地区大会 エントリー一覧

10月6日(日)開催/タスパークホテル(山形県長井市)

マイクロマウス競技: MM	1 第1位 MM23	2 MM12	3 第2位 MM09	4 第3位 MM06	5 第4位 MM21	6 第5位 MM01
						未登録
	djtkuwaganon_act5E 高橋 良太 公認記録 0:02.302 優勝 10point マイコン: RX系 サイズ: 60x38x20 [mm] 20[g] 吸引機構あり	djtkuwaganon_act5F 高橋 良太 公認記録 0:02.308 マイコン: RX系 サイズ: 60x38x20 [mm] 20[g] 吸引機構あり	こじまうす18 小島 宏一 公認記録 0:02.930 準優勝 6point マイコン: ARM系 サイズ: 68x38x23 [mm] 10.9[g] 吸引機構あり	Sylphy Echo 古川 大貴 D-The-Star 公認記録 0:03.158 第3位 4point マイコン: ARM系 サイズ: 55x38x17 [mm] 18[g] 吸引機構あり	しゅべるま〜じゅにあ ぶいつー 今井 康博 D-The-Star 公認記録 0:04.087 3point マイコン: RX系 サイズ: 50x50x30 [mm] 15[g] 吸引機構あり	ロング22号機 小峰 直樹 公認記録 0:06.353 2point マイコン: RX系 サイズ: 45x37x17.5 [mm] 19[g] 吸引機構あり
7 第6位 MM08	8 第7位 MM05	9 第8位 MM03	10 第9位 MM14	11 第10位 MM16	12 第11位 MM11	13 第12位 MM18
						
さくらねずみ 玄1 佐倉 俊祐 MiceBusters 公認記録 0:07.176 特別賞 1point マイコン: ARM系 サイズ: 65x42x20 [mm] 15[g] 吸引機構あり	班楽2 佐藤 翔 アールティマウス部 公認記録 0:08.149 1point マイコン: ARM系 サイズ: 53x39x16 [mm] 23[g] 吸引機構あり	Akaconia 菅原 昌弥 公認記録 0:16.948 1point マイコン: ARM系 サイズ: 71x39x18 [mm] 13[g]	桃姫2 宇都宮 正和 D-The-Star 公認記録 0:18.352 1point マイコン: RX系 サイズ: 61x38x30 [mm] 24[g] 吸引機構あり	例の青いPi:co 青木 政武 アールティマウス部 公認記録 0:19.834 1point マイコン: ESP32系 サイズ: 60x37x38 [mm] 63[g]	Zirconoria 中川 範晃 アールティマウス部 公認記録 0:20.410 1point マイコン: ARM系 サイズ: 70x39x13 [mm] 15.7[g]	zirconiaiv.2.0 西岡 詩珠 東京理科大学 Mice 公認記録 0:21.637 1point マイコン: ARM系 サイズ: 70x39x13 [mm] 30[g]
14 MM20	15 第14位 MM17	16 第15位 MM19	17 MM22	18 第16位 MM04	19 MM02	20 MM07
						
こじまうす19 小島 宏一 公認記録 0:27.252 マイコン: ARM系 サイズ: 68x38x23 [mm] 14[g] 吸引機構あり	Canonboy 小峰 龍之介 東京理科大学 Mice 公認記録 0:28.362 1point マイコン: ARM系 サイズ: 67x38x20 [mm] 16[g]	とらねこ大将 須田 晃弘 東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI 公認記録 0:30.223 1point マイコン: ARM系 サイズ: 56x38x25 [mm] 20[g] 吸引機構あり	紫電Neo 宇都宮 正和 D-The-Star 公認記録 0:58.263 マイコン: RX系 サイズ: 59x38x24 [mm] 21[g] 吸引機構あり	みねこ 小島 みひろ 公認記録 1:01.874 1point マイコン: ARM系 サイズ: 65x38x40 [mm] 67[g]	ジルコ 谷口 童子 公認記録 R マイコン: ARM系 サイズ: 70x40x13 [mm] 15[g]	Lazuri 谷口 野歩 公認記録 R マイコン: ARM系 サイズ: 58.5x38.5x20 [mm] 21.7[g] 吸引機構あり

21	MM13	22	MM15	23	MM10	1	第1位	CM05	2	CM19	3	第2位	CM02	
				クラシックマウス競技 (エキスパートクラス) : CM										
	BlueSky 木村 威 D_structions / 早稲田大学 WMMC 公認記録 R	EGRESS2023 横山 直幸 ながいファン倶楽部 公認記録 R	EXTRAICE5A 飯田 一輝 からくり工房A:Mac 棄権			雪風8A 中島 史敬 公認記録 0:03.940 優勝 6point マイコン : RX系 サイズ : 100x62x25 [mm] 59[g] 吸引機構あり	雪風8AS 中島 史敬 公認記録 0:04.474	KOGUMA-CHAN 須田 晃弘 東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI 公認記録 0:04.983 準優勝 4point マイコン : ARM系 サイズ : 90x72x40 [mm] 110[g] 吸引機構あり						
	マイコン : ARM系 サイズ : 70x40x25 [mm] 18.5[g] 吸引機構あり	マイコン : ARM系 サイズ : 50x38x13 [mm] 11[g]	マイコン : ESP32系 サイズ : 61x38x13.5 [mm] 14.5[g]				マイコン : RX系 サイズ : 100x62x25 [mm] 59[g] 吸引機構あり	マイコン : RX系 サイズ : 100x62x25 [mm] 59[g] 吸引機構あり						
4	第3位	CM18	5	第4位	CM06	6	第5位	CM13	7	第6位	CM04	8	第7位	CM03
														
	YA5 IKAROS改 荒井優輝 からくり工房A:Mac 公認記録 0:05.210 第3位 3point マイコン : RX系 サイズ : 105x70x35 [mm] 111.5[g] 吸引機構あり	しゅべるま〜 今井 康博 D-The-Star 公認記録 0:05.451 2point マイコン : RX系 サイズ : 100x50x30 [mm] 120[g] 吸引機構あり	STUmu 寶澤 駿 公認記録 0:12.073 特別賞 1point マイコン : ARM系 サイズ : 120x91x73 [mm] 723[g]	Pi:Co Classic 4(仮) 青木 政武 アールティマウス部 公認記録 0:15.228 1point マイコン : ESP32系 サイズ : 120x74x68 [mm] 462[g]	Meteorboy 小峰 龍之介 東京理科大学 Mice 公認記録 0:15.273 1point マイコン : ARM系 サイズ : 95x70x30 [mm] 117[g] 吸引機構あり	パールホワイト 西岡 詩珠 東京理科大学 Mice 公認記録 0:16.123 1point マイコン : ARM系 サイズ : 100x80x40 [mm] 100[g] 吸引機構あり	YN1号 中村 有輝 早稲田大学 WMMC 公認記録 0:20.311 1point マイコン : ARM系 サイズ : 105x90x95 [mm] 500[g]							
	マイコン : RX系 サイズ : 105x70x35 [mm] 111.5[g] 吸引機構あり	マイコン : RX系 サイズ : 100x50x30 [mm] 120[g] 吸引機構あり	マイコン : ARM系 サイズ : 120x91x73 [mm] 723[g]	マイコン : ESP32系 サイズ : 120x74x68 [mm] 462[g]	マイコン : ARM系 サイズ : 95x70x30 [mm] 117[g] 吸引機構あり	マイコン : ARM系 サイズ : 100x80x40 [mm] 100[g] 吸引機構あり	マイコン : ARM系 サイズ : 105x90x95 [mm] 500[g]							
11	第10位	CM10	12	第11位	CM11	13	第12位	CM09	14	第13位	CM12	15	第14位	CM08
														
	ムブアイ 吉重 元 Mのマウス部 公認記録 0:27.095 1point マイコン : RX系 サイズ : 125x75x130 [mm] 250[g]	Pi:Co Classic 3s 中村 壮汰 株式会社アールティ 公認記録 0:46.154 1point マイコン : RX系 サイズ : 120x73x80 [mm] 520[g]	SYW 蒲生 郷 公認記録 0:53.467 1point マイコン : SH系 サイズ : 120x73x80 [mm] 530[g]	TYU三郎・改 小川 靖夫 公認記録 1:07.396 マイコン : H8系 サイズ : 130x85x51 [mm] 600[g]	EGRESS2024 横山 直幸 ながいファン倶楽部 公認記録 1:58.882 1point マイコン : RX系 サイズ : 100x70x24 [mm] 87[g]	TYU三郎 小川 靖夫 公認記録 3:10.059 1point マイコン : H8系 サイズ : 130x85x95 [mm] 720[g]	熊猫ちゃん 渡邊 奏太 東京理科大学 Mice 公認記録 R マイコン : ARM系 サイズ : 110x90x90 [mm] 660[g]							
	マイコン : RX系 サイズ : 125x75x130 [mm] 250[g]	マイコン : RX系 サイズ : 120x73x80 [mm] 520[g]	マイコン : SH系 サイズ : 120x73x80 [mm] 530[g]	マイコン : H8系 サイズ : 130x85x51 [mm] 600[g]	マイコン : RX系 サイズ : 100x70x24 [mm] 87[g]	マイコン : H8系 サイズ : 130x85x95 [mm] 720[g]	マイコン : ARM系 サイズ : 110x90x90 [mm] 660[g]							

18	CM16		19	CM17		20	クラシックマウス競技 (フレッシュマンクラス) : CF	1	第1位	CF03		2	第2位	CF04		3	第3位	CF05		4	第4位	CF02		
Ambitions 田中 周吾 早稲田大学 WMMC 公認記録 R		頑張りJRF号 戸川美紀夫 早稲田大学 WMMC 公認記録 R		卯月紅 奥村 耀 株式会社アールティ 公認記録 0:30.697 優勝 1point マイコン : ESP32系 サイズ : 120x73x80 [mm] 520[g]		Mice_Beginner_Model 磯崎 龍也 東京理科大学 Mice 公認記録 0:39.546 準優勝 1point マイコン : ARM系 サイズ : 120x95x75 [mm] 700[g]		Unlimited 大池 夏葵 早稲田大学 WMMC 公認記録 0:50.371 1point マイコン : ARM系 サイズ : 107x90x80 [mm] 800[g]		タロノスケケ 篠崎祐太郎 東京理科大学 Mice 公認記録 1:22.132 1point マイコン : ARM系 サイズ : 100x90x50 [mm] 708[g]														
5	CF01		6	ロボットレース競技 : RT	1	第1位	RT09		2	第2位	RT10		3	第3位	RT11		4	第4位	RT07		5	第5位	RT01	
荒風 中澤 幸夫 早稲田大学 WMMC 公認記録 R		APOLLON 藤澤 彰宏 公認記録 0:03.431 優勝 6point マイコン : RX系 サイズ : 150x250x30 [mm] 130[g] 吸引機構あり		VLT-2 宇都宮 正和 D-The-Star 公認記録 0:06.008 準優勝 4point マイコン : RX系 サイズ : 170x245x32 [mm] 96[g] 吸引機構あり		SimpleTracer_Turbo 平井 雅尊 D-The-Star 公認記録 0:10.655 第3位 3point マイコン : ARM系 サイズ : 123x150x40 [mm] 125[g] 吸引機構あり		美影2.....だったモノ 中島 史敬 公認記録 0:10.780 2point マイコン : SH系 サイズ : xx [mm] [g]		佐藤 圭 やまがたロボットクラブ 公認記録 0:17.507 1point マイコン : R8C/M16/M32系 サイズ : 230x170x110 [mm] 500[g]														
6	第6位	RT03	7	第7位	RT06	8	第8位	RT05	9	RT04	10	RT02	11	RT08	団体賞 : やまがたロボットクラブ									
																								
高内f 高内 敬祐 やまがたロボットクラブ 公認記録 0:17.890 1point マイコン : R8C/M16/M32系 サイズ : 230x155x100 [mm] 503[g]		トレ三郎 小川 靖夫 公認記録 0:19.458 1point マイコン : R8C/M16/M32系 サイズ : 200x130x51 [mm] 720[g]		山工電気 川村 侑輝 山形工業高校 公認記録 0:22.398 1point マイコン : ESP32系 サイズ : 115x130x45 [mm] 140[g]		俺のトレーサーがこんなに賢いわけがない 藤澤 彰宏 公認記録 0:49.619 マイコン : ARM系 サイズ : 120x250x60 [mm] 130[g]		桜井f 桜井 里菜 やまがたロボットクラブ 公認記録 R マイコン : R8C/M16/M32系 サイズ : 230x155x100 [mm] 503[g]		無旋Drive03改 鈴木 亮 特殊移動機械製作所 公認記録 R マイコン : ESP32系 サイズ : 240x240x120 [mm] 1200[g]														

参加者の方へ：  
参加者データベースはリアルタイムで更新されます。このページを再読み込みしても申込みロボットが表示されない場合は、登録に失敗していますので再度登録操作をしてください。  
テクニカルデータは登録締切時点のデータを公開しています。

大会事務局

マイクロマウス委員会東北支部

# 第32回マイクロマウス九州地区大会

日時 2024年10月26日(土)試走会/10月27日(日)大会

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 エントリー:16 参加:16 完走:16

上位入賞者

優勝	djtkuwaganon_act5C	高橋 良太	D-The-Star	0:02.504
2位	Spangle v5	徳永 弦久	KadoMakers	0:02.558
-	djtkuwaganon_act5D	高橋 良太	D-The-Star	0:02.781
-	Spangle v4	徳永 弦久	KadoMakers	0:03.355
3位	type6	浜砂 智		0:03.416

クラシックマウス競技 エントリー:11 参加:11 完走:5

上位入賞者

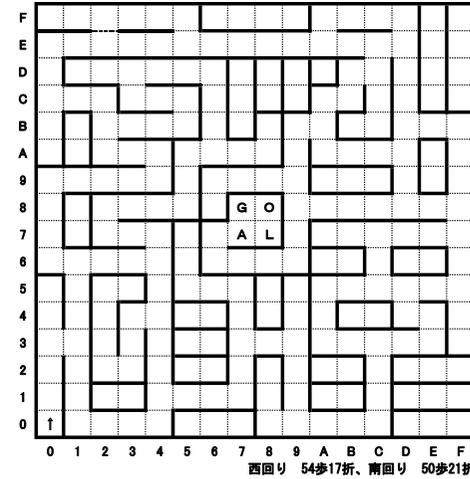
優勝	XM702 carmine	船田 健悟	Ex-machina	0:04.515
2	Que	竹本裕太	Mice Busters / Mのマウス部	0:07.316
-	ムブアイ	竹本裕太	Mのマウス部	0:16.515
3位	しゅべるま〜じゅにあ ぶいつ〜?	今井 康博	D-The-Star/MiceOB	0:26.240

ロボットレース競技 エントリー:4 参加:4 完走:4

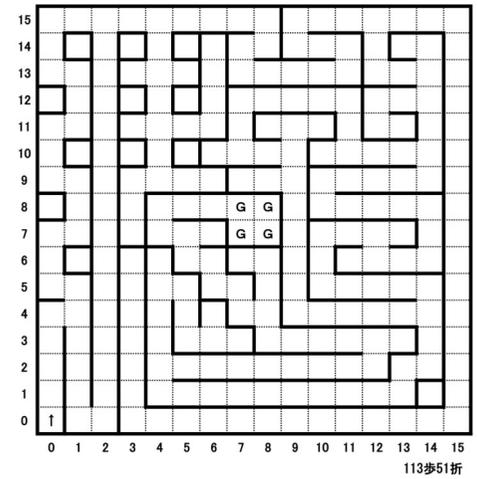
上位入賞者

優勝	AegisQ in2023	藤澤 彰宏		0:05.992
-	APOLLON	藤澤 彰宏		0:06.711
2位	KNCT-RT1	葉山 清輝	熊本高等専門学校	0:21.592
3位	かぶとがーに試作型	中尾 政也	J-East	0:22.036

マイクロマウス競技

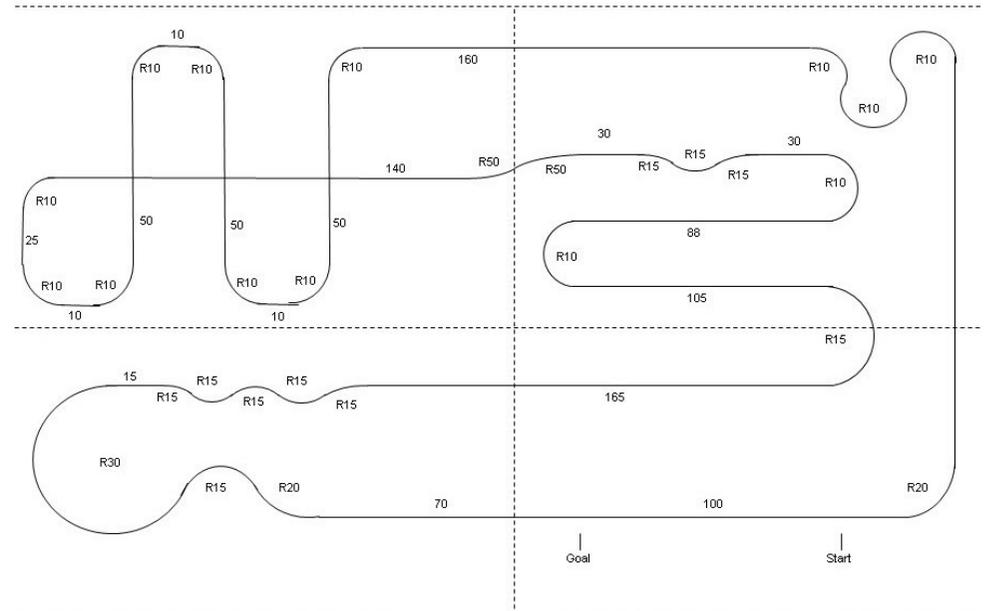


クラシックマウス競技



マイクロマウスは2010年の九州地区大会(クラシック)、クラシックマウスは2017年の九州地区大会と同一の  
2024年10月27日  
於: 熊本高等専門学校・熊本キャンパス

# 第33回(2024年)マイクロマウス九州地区大会



# マイクロマウス 2024

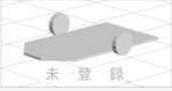
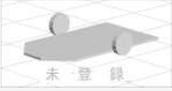
## 第33回マイクロマウス九州地区大会 エントリー一覧

10月27日（日）開催／熊本高等専門学校 熊本キャンパス

### マイクロマウス競技：MM

1 第1位	2	3	4 第2位	5	6 第3位
					
djtkuwaganon_act5F 高橋 良太	djtkuwaganon_act5E 高橋 良太	djtkuwaganon_act5G 高橋 良太	こじまうす19 小島 宏一	こじまうす18 小島 宏一	type7 浜砂 智
公認記録 0:01.672 優勝 10point マイコン：RX系 サイズ：60x38x20 [mm] 20[g] 吸引機構あり	公認記録 0:01.754 マイコン：RX系 サイズ：60x38x20 [mm] 20[g] 吸引機構あり	公認記録 0:01.777 マイコン：RX系 サイズ：60x38x20 [mm] 22[g] 吸引機構あり	公認記録 0:01.885 準優勝 6point マイコン：ARM系 サイズ：68x38x23 [mm] 12.8[g] 吸引機構あり	公認記録 0:02.215 マイコン：ARM系 サイズ：68x38x23 [mm] 10.9[g] 吸引機構あり	公認記録 0:02.435 第3位、支部長賞 4point マイコン：ARM系 サイズ：66x38x21 [mm] 17[g] 吸引機構あり
7	8	9 第4位	10 第5位	11 第6位	12 第7位
					
proto-type7 ver.2 浜砂 智	type6 浜砂 智	しゅべるま〜じゅにあぶいっつー 今井 康博 D-The-Star / MiceOB	ロング22号機 小峰 直樹	CyberRat 1.1 長崎 悠歩 早稲田大学 WMMC	DURANDAL 笹谷 慎伸 からくり工房A:Mac 神戸市立科学技術高校科学技術研究会
公認記録 0:02.580 マイコン：ARM系 サイズ：66x38x21 [mm] 18[g] 吸引機構あり	公認記録 0:02.652 マイコン：ARM系 サイズ：58x38x21 [mm] 14[g] 吸引機構あり	公認記録 0:02.908 3point マイコン：RX系 サイズ：50x50x30 [mm] 15[g] 吸引機構あり	公認記録 0:03.208 2point マイコン：RX系 サイズ：45x37x17.5 [mm] 19[g] 吸引機構あり	公認記録 0:08.005 1point マイコン：ARM系 サイズ：64x36x20 [mm] 17.8[g] 吸引機構あり	公認記録 0:17.511 1point マイコン：SH系 サイズ：60x40x20 [mm] 80[g]
14 第9位	15 第10位	16	クラシックマウス競技：CM		

			1 第1位	2	3 第2位
はんしんよく (半身浴) Pi:CoV2 いとう ひさし	みねこ 小島 みひろ	はんしんよく (半身浴) BU3 いとう ひさし	Nightfall-Lite 長崎 悠歩 早稲田大学 WMMC	Nightfall 長崎 悠歩 早稲田大学 WMMC	KNCT-MM2DC 葉山清輝 熊本高専
公認記録 0:40.929 1point マイコン：ESP32系 サイズ：60x39x39 [mm] 60[g]	公認記録 0:58.054 1point マイコン：ARM系 サイズ：65x38x40 [mm] 67[g]	公認記録 1:48.642 マイコン：RX系 サイズ：100x70x95 [mm] 250[g]	公認記録 0:09.538 優勝 6point マイコン：ARM系 サイズ：103x68x30 [mm] 66[g] 吸引機構あり	公認記録 0:19.917 マイコン：ARM系 サイズ：83x68x34 [mm] 109[g] 吸引機構あり	公認記録 0:42.057 準優勝 4point マイコン：SH系 サイズ：100x71x25 [mm] 110[g] 吸引機構あり

<p>4 第3位</p>  <p>びこまうす 大野 蒼 ポリテク高知 公認記録 0:53.562 第3位、特別賞 3point マイコン：RX系 サイズ：120x73x80 [mm] 520[g]</p>	<p>5 第4位</p>  <p>おっちょこちよいPico アインクアン 株式会社アールティ 公認記録 1:10.795 2point マイコン：RX系 サイズ：120x74x80 [mm] 520[g]</p>	<p>6</p>  <p>ぜんしんよく (全身浴) BU4 いとう ひさし 公認記録 R</p> <p>マイコン：RX系 サイズ：95x80x75 [mm] 295[g]</p>	<p>7</p>  <p>しゅべるま〜じゅにあ ぶいつー 今井 康博 D-The-Star / MiceOB 公認記録 R</p> <p>マイコン：RX系 サイズ：50x50x30 [mm] 15[g] 吸引機構あり</p>	<p>8</p>  <p>福正初号機 福正 拓和 ポリテク高知 公認記録 R</p> <p>マイコン：RX系 サイズ：130x80x85 [mm] 540[g]</p>	<p>9</p>  <p>漸進マウス 筒井 賀仁 ポリテク高知 公認記録 R</p> <p>マイコン：RX系 サイズ：130x80x85 [mm] 540[g]</p>	<p>10</p>  <p>原石 高橋 一瑛 ポリテク高知 公認記録 R</p> <p>マイコン：RX系 サイズ：130x80x85 [mm] 540[g]</p>
<p>11</p>  <p>MAX ブラクストン 月海 熊本大学大川研究室 公認記録 R</p> <p>マイコン：ESP32系 サイズ：120x73x80 [mm] 520[g]</p>	<p><b>ロボットレース競技：RT</b></p>	<p>1 第1位</p>  <p>APOLLON 藤澤 彰宏 公認記録 0:04.822 優勝 4point マイコン：RX系 サイズ：150x250x30 [mm] 130[g] 吸引機構あり</p>	<p>2</p>  <p>Tempest 藤澤 彰宏 公認記録 0:07.397</p> <p>マイコン：RX系 サイズ：150x250x30 [mm] 130[g] 吸引機構あり</p>	<p>3 第2位</p>  <p>KNCT-RT1 葉山清輝 熊本高専 公認記録 0:20.335 準優勝 3point マイコン：SH系 サイズ：100x150x32 [mm] 125[g] 吸引機構あり</p>	<p>4 第3位</p>  <p>PicoTracer Neo 後藤 健吾 FreedomekOBo 公認記録 0:27.365 第3位 2point マイコン：ARM系 サイズ：150x150x100 [mm] 1000[g]</p>	<p>5</p>  <p>ありふれたトレーニングトレーサで 世界最強 藤澤 彰宏 公認記録 0:52.293</p> <p>マイコン：ARM系 サイズ：120x250x60 [mm] 130[g]</p>

参加者の方へ：  
参加者データベースはリアルタイムで更新されます。このページを再読み込みしても申込みロボットが表示されない場合は、登録に失敗していますので再度登録操作をしてください。  
テクニカルデータは登録締切時点のデータを公開しています。

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  
E-Mail: [mouse\\_kyushu@ntf.or.jp](mailto:mouse_kyushu@ntf.or.jp)

# 第41回マイクロマウス中部地区大会

日時 2024年11月2日(土)試走会/11月3日(日・祝)大会  
 会場 名古屋工学院専門学校

マイクロマウス競技 エントリー:32 参加:32 完走:25

上位入賞者

優勝	djtkuwanon_act5F	高橋 良太	0:02.943	
2位	Fantom4th	松井 祐樹	D-The-Star	0:03.043
	djtkuwanon_act5E	高橋 良太	0:03.073	
3位	BlueSky	木村 威	D_structions/早稲田大学 WMMC	0:03.489

クラシックマウス競技 エントリー:26 参加:26 完走:19

上位入賞者

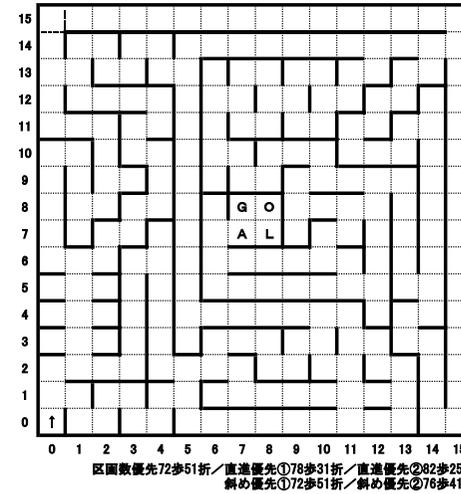
優勝	雪風 8AS	中島 史敬	0:04.156	
2位	Meteorboy	小峰 龍之介	東京理科大学 Mice	0:18.370
3位	Tk01HV	徳丸 信介	TeamATE	0:26.490

ロボットレース競技 エントリー:17 参加:17 完走:12

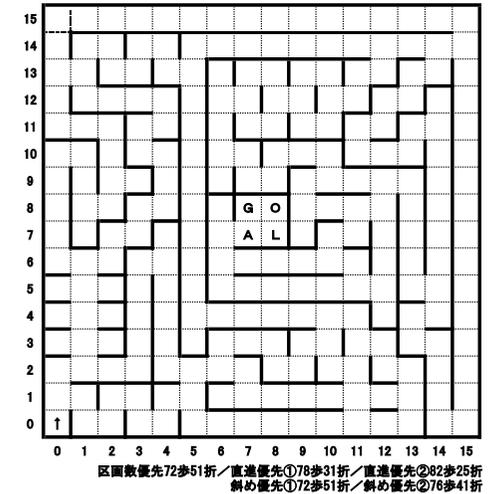
上位入賞者

優勝	VLT-2	宇都宮 正和	D-The-Star	0:11.609
2位	TLR2	筒井 健翔	reRo	0:12.982
3位	Warlock2	山田 真	Ex-machina	0:21.968

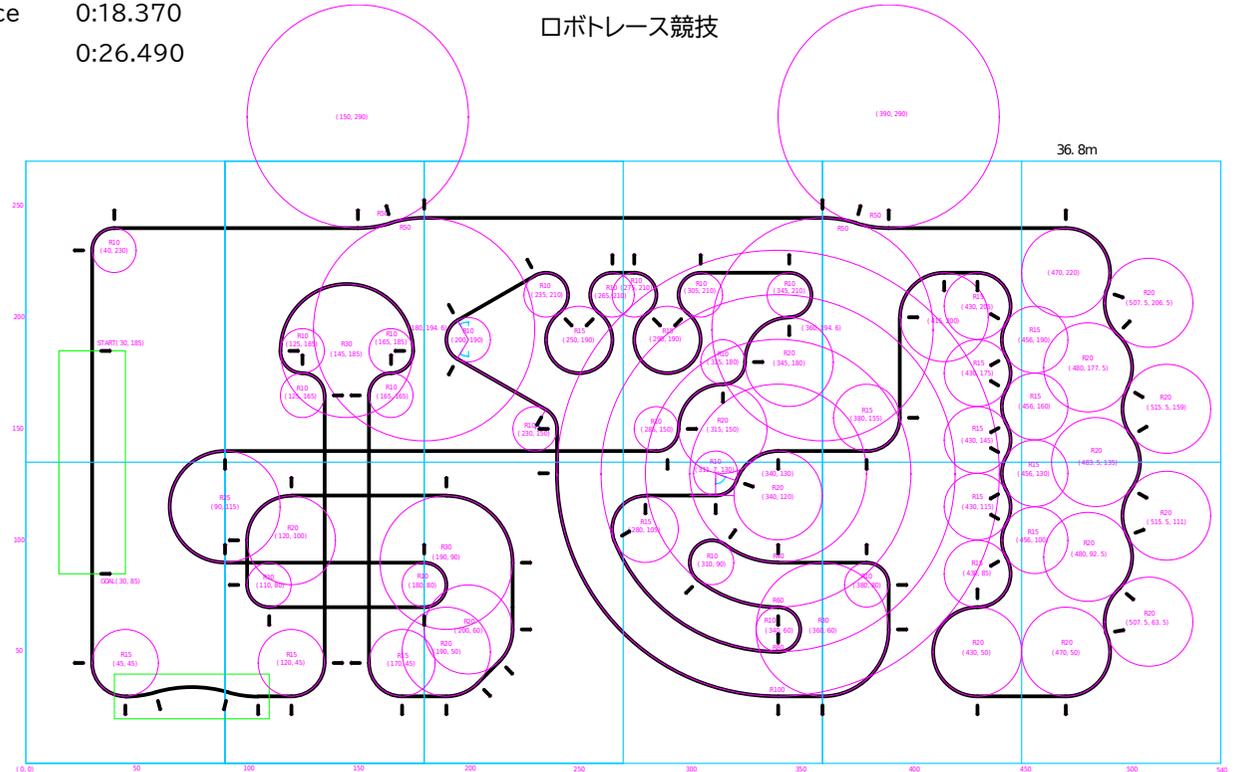
マイクロマウス競技



クラシックマウス競技



ロボットレース競技



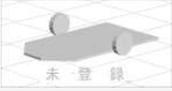
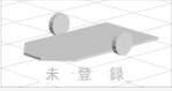
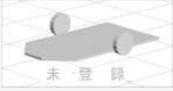
# マイクロナマウス 2024

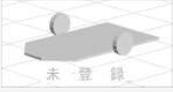
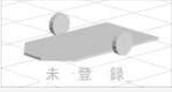
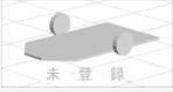
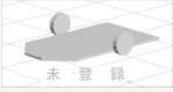
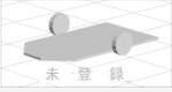
## 第41回マイクロナマウス中部地区大会 エントリー一覧

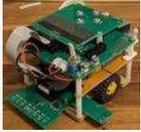
11月3日（日）開催／名古屋工学院専門学校

### マイクロナマウス競技：MM

順位	1 第1位	2 第2位	3	4 第3位	5 第4位	6 第5位
						
	djtkuwaganon_act5F 高橋 良太 公認記録 0:02.943 優勝、第一の勇者賞 15point マイコン：RX系 サイズ：60x38x20 [mm] 20[g] 吸引機構あり	Fantom4th 松井 祐樹 D-The-Star 公認記録 0:03.043 準優勝 10point マイコン：ARM系 サイズ：55x38x20 [mm] 15.6[g] 吸引機構あり	djtkuwaganon_act5E 高橋 良太 公認記録 0:03.073 マイコン：RX系 サイズ：60x38x20 [mm] 20[g] 吸引機構あり	BlueSky 木村 威 D_structions / 早稲田大学 WMMC 公認記録 0:03.489 第三位、第二の勇者賞 6point マイコン：ARM系 サイズ：70x40x25 [mm] 18.5[g] 吸引機構あり	Spangle v5.3 徳永 弦久 KadoMakers/技術チャレンジ部 公認記録 0:03.497 第三の勇者賞 4point マイコン：RX系 サイズ：55x38x20 [mm] 20[g] 吸引機構あり	Astraea 平松 直人 D_structions/Mice Busters 公認記録 0:03.681 特別賞 3point マイコン：RX系 サイズ：60x38x21 [mm] 25[g] 吸引機構あり
7 第6位		8 第7位	9	10 第8位	11 第9位	12 第10位
						
こじまうす19 小島 宏一 公認記録 0:03.837 2point マイコン：ARM系 サイズ：68x38x23 [mm] 12.8[g] 吸引機構あり	紫電Neo 宇都宮 正和 D-The-Star 公認記録 0:03.852 特別賞 1point マイコン：RX系 サイズ：59x38x24 [mm] 21[g] 吸引機構あり	桃姫2 宇都宮 正和 D-The-Star 公認記録 0:03.857 マイコン：RX系 サイズ：61x38x30 [mm] 24[g] 吸引機構あり	Banshee.SSS 平松 直人 D_structions/Mice Busters 公認記録 0:04.354 マイコン：ESP32系 サイズ：60x38x21 [mm] 30[g] 吸引機構あり	Sylphy Echo 古川 大貴 D-The-Star 公認記録 0:04.696 1point マイコン：ARM系 サイズ：55x38x17 [mm] 18[g] 吸引機構あり	しゅべるま〜じゅにあ ぶいつー 今井 康博 D-The-Star / MiceOB 公認記録 0:05.069 1point マイコン：RX系 サイズ：50x50x30 [mm] 15[g] 吸引機構あり	さくらねずみ 玄1 佐倉 俊祐 MiceBusters 公認記録 0:09.214 1point マイコン：ARM系 サイズ：65x42x20 [mm] 15[g] 吸引機構あり
14 第12位	15 第13位	16 第14位	17	18	19 第15位	20 第16位
						
Ex-Pi:co 川村 誠 公認記録 0:20.343 特別賞、Pi:Co杯優勝 1point マイコン：ESP32系 サイズ：60x39x39 [mm] 60[g]	例の青いPi:co 青木 政武 アールティマウス部 公認記録 0:21.121 1point マイコン：ESP32系 サイズ：60x37x38 [mm] 63[g]	とらねこ大将 須田 晃弘 東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI 公認記録 0:31.230 1point マイコン：ARM系 サイズ：56x38x25 [mm] 20[g] 吸引機構あり	Fantom5th 松井 祐樹 D-The-Star 公認記録 0:31.861 マイコン：ARM系 サイズ：55x39x20 [mm] 17.5[g] 吸引機構あり	こじまうす20p 小島 宏一 公認記録 0:32.741 マイコン：ARM系 サイズ：68x38x25 [mm] 13[g] 吸引機構あり	Pico次郎 坂上 公哉 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 0:38.435 特別賞 1point マイコン：ESP32系 サイズ：60x39x39 [mm] 60[g]	Axi 須賀 裕文 D-The-Star 公認記録 0:49.755 1point マイコン：RX系 サイズ：59.2x34.6x20.5 [mm] 14.45[g] 吸引機構あり

21 第17位	22 第18位	23 第19位	24 第20位	25 第21位	26	27
						
Y-cube 島井 悠希 関西学院大学ロボコンサークルAiMEiBA 公認記録 0:57.962 1point マイコン:RX系 サイズ:53x39x16 [mm] [g]	ロング22号機 小峰 直樹 公認記録 0:58.040 1point マイコン:RX系 サイズ:45x37x17.5 [mm] 19[g] 吸引機構あり	Canonboy 小峰 龍之介 東京理科大学 Mice 公認記録 1:04.860 1point マイコン:ARM系 サイズ:67x38x20 [mm] 16[g] 吸引機構あり	響MM 山口 拓也 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 1:12.858 1point マイコン:ESP32系 サイズ:60x39x39 [mm] 60[g]	Akaconia 菅原 昌弥 公認記録 1:31.681 1point マイコン:ARM系 サイズ:71x39x18 [mm] 13[g]	みねこ 小島 みひろ 公認記録 R マイコン:ARM系 サイズ:65x38x40 [mm] 67[g]	SOLID 綿谷 良太 公認記録 R マイコン:ARM系 サイズ:100x56x88 [mm] 200[g]
28	29	30	31	32	クラシックマウス競技:CM	
						
Zirconia-Blue 合田 直史 Freedom kOBo 公認記録 R マイコン:ARM系 サイズ:70x39x15 [mm] 13[g]	Lazuri 谷口 野歩 Mice OB 公認記録 R マイコン:ARM系 サイズ:58.5x38.5x20 [mm] 21.7[g] 吸引機構あり	レンタルハムスター 野中 海生 reRo 公認記録 R マイコン:RX系 サイズ:53.3x40.1x12.7 [mm] 20.5[g]	zirconiav2.0 西岡 詩珠 東京理科大学 Mice 公認記録 R マイコン:ARM系 サイズ:70x39x13 [mm] 30[g]	Moonlight 島井 悠希 関西学院大学ロボコンサークルAiMEiBA 公認記録 R マイコン:RX系 サイズ:61x39x10 [mm] 18[g]	雪風8AS 中島 史敬 公認記録 0:04.156 優勝 10point マイコン:RX系 サイズ:100x62x25 [mm] 59[g] 吸引機構あり	
2 第2位	3 第3位	4 第4位	5 第5位	6 第6位	7 第7位	8 第8位
						
Meteorboy 小峰 龍之介 東京理科大学 Mice 公認記録 0:18.370 準優勝、第一の勇者賞 6point マイコン:ARM系 サイズ:95x70x30 [mm] 117[g] 吸引機構あり	Tk01HV 徳丸 信介 TeamATE 公認記録 0:26.490 第三位 4point マイコン:RX系 サイズ:120x73x110 [mm] 637[g]	ハイスベックα 岸田 純弥 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 0:29.117 第二の勇者賞 3point マイコン:RX系 サイズ:90x75x40 [mm] 130[g]	響CM 山口 拓也 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 0:35.507 第三の勇者賞 2point マイコン:H8系 サイズ:120x90x100 [mm] 751.1[g]	Aマイクロマウス Azza ashour 近畿職業能力開発大学 公認記録 0:36.913 Pi:Co杯優勝 1point マイコン:RX系 サイズ:120x73x80 [mm] 520[g]	KOGUMA-CHAN 須田 晃弘 東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI 公認記録 0:37.153 1point マイコン:ARM系 サイズ:90x72x40 [mm] 110[g] 吸引機構あり	パールホワイト 西岡 詩珠 東京理科大学 Mice 公認記録 0:39.209 1point マイコン:ARM系 サイズ:100x80x40 [mm] 100[g] 吸引機構あり

<p>9 第9位</p>  <p>すたすたねずみ ver.1.02 合田 直史 Freedom kOBo 公認記録 0:45.030 1point マイコン:RX系 サイズ:90x60x38.5 [mm] 150[g] 吸引機構あり</p>	<p>10 第10位</p>  <p>騒速 坂上 公哉 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 0:50.041 1point マイコン:H8系 サイズ:118x95x100 [mm] 730[g]</p>	<p>11 第11位</p>  <p>トップギア 大西 蒼汰 滋賀職業能力開発短期大学校 公認記録 0:54.013 1point マイコン:ESP32系 サイズ:120x73x80 [mm] 520[g]</p>	<p>12 第12位</p>  <p>近能大マウス 福岡 幸奈 近畿職業能力開発大学校 公認記録 0:54.740 1point マイコン:RX系 サイズ:120x73x80 [mm] 520[g]</p>	<p>13 第13位</p>  <p>卯月紅 奥村 耀 株式会社アールティ 公認記録 1:02.491 1point マイコン:ESP32系 サイズ:120x73x80 [mm] 520[g]</p>	<p>14 第14位</p>  <p>Explorer 藤形 悠生 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 1:02.966 1point マイコン:H8系 サイズ:128x98x94 [mm] 750[g]</p>	<p>15 第15位</p>  <p>Pi:Co Classic 4(仮) 青木 政武 アールティマウス部 公認記録 1:13.221 1point マイコン:ESP32系 サイズ:120x74x68 [mm] 462[g]</p>
<p>16 第16位</p>  <p>近畿能開大 片岡 廣二 近畿職業能力開発大学校 公認記録 1:14.201 1point マイコン:RX系 サイズ:120x73x80 [mm] 520[g]</p>	<p>17 第17位</p>  <p>マウス 原奏人 名城大学 公認記録 1:21.039 1point マイコン:ESP32系 サイズ:120x73x80 [mm] 520[g]</p>	<p>18 第18位</p>  <p>ToRT 田中 大喜 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 1:24.706 1point マイコン:H8系 サイズ:110x80x70 [mm] 300[g]</p>	<p>19 第19位</p>  <p>トマト 西川 飛翠 名城大学 公認記録 1:43.884 1point マイコン:ESP32系 サイズ:120x73x80 [mm] 520[g]</p>	<p>20</p>  <p>カキツバタ 関原 武志 公認記録 R マイコン:ARM系 サイズ:100x90x30 [mm] 110[g]</p>	<p>21</p>  <p>黒鉄式武改 赤尾 健太 Ex-machina 公認記録 R マイコン:ARM系 サイズ:130x70x30 [mm] 89[g] 吸引機構あり</p>	<p>22</p>  <p>IMI3 猪野 貴之 からくり工房A:Mac 公認記録 R マイコン:ARM系 サイズ:130x100x100 [mm] 840[g]</p>
<p>23</p>  <p>うさぎ1号 白井 楓華 名城大学 公認記録 R マイコン:ESP32系 サイズ:120x73x80 [mm] 520[g]</p>	<p>24</p>  <p>マウスくん 中谷 祐大 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 R マイコン:RX系 サイズ:90x75x26 [mm] 120[g]</p>	<p>25</p>  <p>研修で使ったPi:Co 山本 晃暉 株式会社アールティ 公認記録 R マイコン:RX系 サイズ:120x73x80 [mm] 520[g]</p>	<p>26</p>  <p>湖北の星 大橋 蒼馬 滋賀職業能力開発短期大学校 公認記録 R マイコン:RX系 サイズ:120x73x80 [mm] 520[g]</p>	<p>1 第1位</p> <p>ロボットレース競技:RT</p>  <p>VLT-2 宇都宮 正和 D-The-Star 公認記録 0:11.609 優勝 6point マイコン:RX系 サイズ:170x245x32 [mm] 96[g] 吸引機構あり</p>  <p>2 第2位</p> <p>TLR2 筒井 健翔 reRo 公認記録 0:12.982 準優勝,第一の勇者賞 4point マイコン:ARM系 サイズ:150x170x55 [mm] 140[g] 吸引機構あり</p>		

<p>3 第3位</p> 	<p>4 第4位</p> 	<p>5 第5位</p> 	<p>6 第6位</p> 	<p>7 第7位</p> 	<p>8 第8位</p> 	<p>9 第9位</p> 
<p>Warlock2 山田真 Ex-machina 公認記録 0:21.968 第三位 3point マイコン：RX系 サイズ：125x122x24.5 [mm] 145[g] 吸引機構あり</p>	<p>APOLLON 藤澤 彰宏 公認記録 0:32.352 第二の勇者賞 2point マイコン：RX系 サイズ：150x250x30 [mm] 130[g] 吸引機構あり</p>	<p>RedSpecial 猪野 貴之 からくり工房A:Mac 公認記録 0:56.277 1point マイコン： サイズ：160x160x50 [mm] 300[g]</p>	<p>ディープインパクト 佐久間 健太 セナ 公認記録 0:56.707 1point マイコン：ARM系 サイズ：115x130x40 [mm] 140[g]</p>	<p>デンバード 岩瀬 達彦 荒井 結菜 リスタート 公認記録 1:02.877 1point マイコン：ARM系 サイズ：115x130x40 [mm] 140[g]</p>	<p>響RT 山口 拓也 大阪電気通信大学 伊藤研究室 公認記録 1:03.197 第三の勇者賞 1point マイコン：ESP32系 サイズ：100x190x38 [mm] 117[g]</p>	<p>UnderBird_Extra_0.1 下鳥 晴巳 zeRo / D-The-Star 公認記録 1:05.468 1point マイコン：ARM系 サイズ：170x170x66 [mm] 200[g]</p>
<p>10 第10位</p> 	<p>11 第11位</p> 	<p>12 第12位</p> 	<p>13</p> 	<p>14</p> 	<p>15</p> 	<p>16</p> 
<p>カルチョッパ 鹿島 雅夫 名古屋工学院専門学校 公認記録 1:52.771 1point マイコン：SH系 サイズ：13x16x25 [mm] 105[g]</p>	<p>LineLight 林 康平 京都コンピュータ学院 制御通信部CINCS 公認記録 1:58.382 1point マイコン：ARM系 サイズ：113.275x179.00x49.442 [mm] 130[g] 吸引機構あり</p>	<p>CC_LTIII ~Beetle~ 中江 友則 京都コンピュータ学院 制御通信部CINCS 公認記録 2:37.823 1point マイコン： サイズ：152x100x52 [mm] 293[g] 吸引機構あり</p>	<p>SOLID 綿谷 良太 公認記録 R マイコン：ARM系 サイズ：100x56x82 [mm] 200[g]</p>	<p>Vision 須賀 裕文 D-The-Star 公認記録 R マイコン：ESP32系 サイズ：100.4x165x144.1 [mm] 240[g]</p>	<p>AGVP2 清水 祐亮 からくり工房A:Mac 公認記録 R マイコン：RX系 サイズ：180x150x105 [mm] 400[g]</p>	<p>エセミニ四駆 坂上 公哉 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 R マイコン：AVR系 サイズ：153x121x53 [mm] 300[g]</p>
<p>17</p>  <p>激旋Drive01 鈴木 亮 特殊移動機械製作所 公認記録 R マイコン：ESP32系 サイズ：240x240x120 [mm] 1200[g]</p>						

参加者の方へ：  
参加者データベースはリアルタイムで更新されます。このページを再読み込みしても申込みロボットが表示されない場合は、登録に失敗していますので再度登録操作をしてください。  
テクニカルデータは登録締切時点のデータを公開しています。

大会事務局

マイクロマウス委員会中部支部  
〒456-0031 名古屋市熱田区神宮4-7-21

# 第11回マイクロマウス金沢草の根大会

日時 2024年12月8日(土)試走会/12月9日(日)大会

会場 国際高専 白山麓キャンパス

マイクロマウス競技 エントリー:17 参加:17 完走:13

上位入賞者

優勝	djtkuwaganon_act5I	高橋 良太	0:01.464
	djtkuwaganon_act5F	高橋 良太	0:01.486
	djtkuwaganon_act5H	高橋 良太	0:01.550
2位	こじまうす19	小島 宏一	0:01.660
3位	しゅべるま~じゅにあがいつー	今井 康博	0:02.537
		D-The-Star	

クラシックマウス競技 エントリー:12 参加:12 完走:9

上位入賞者

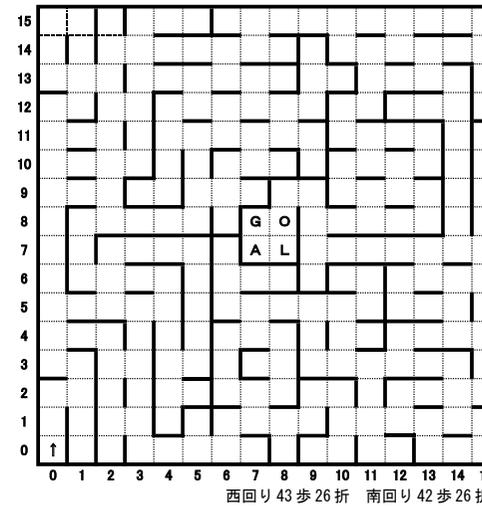
優勝	黒鉄株式会社	赤尾 健太	Ex-machina	0:02.893
2位	雪風 8AS	中島 史敬		0:02.981
3位	KOGUMA-CHAN	須田 晃弘	東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI	0:04.493

ロボットレース競技 エントリー:6 参加:6 完走:6

上位入賞者

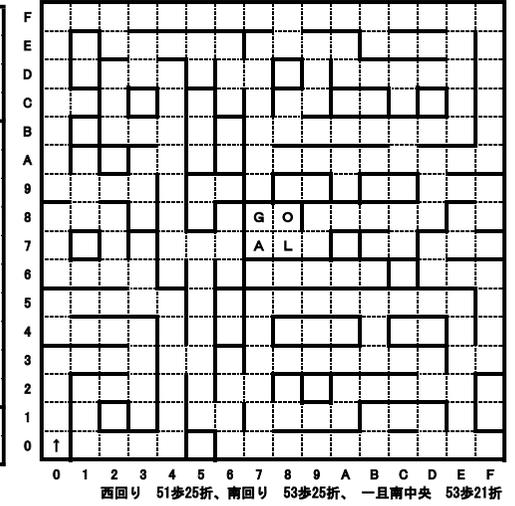
優勝	Warlock2.1	山田 真	Ex-machina	0:13.979
2位	トレ三郎	小川 靖夫		0:17.171
3位	RedSpecial	猪野 貴之	からくり工房 A:Mac	0:18.101

マイクロマウス競技



西回り 43歩 26折 南回り 42歩 26折

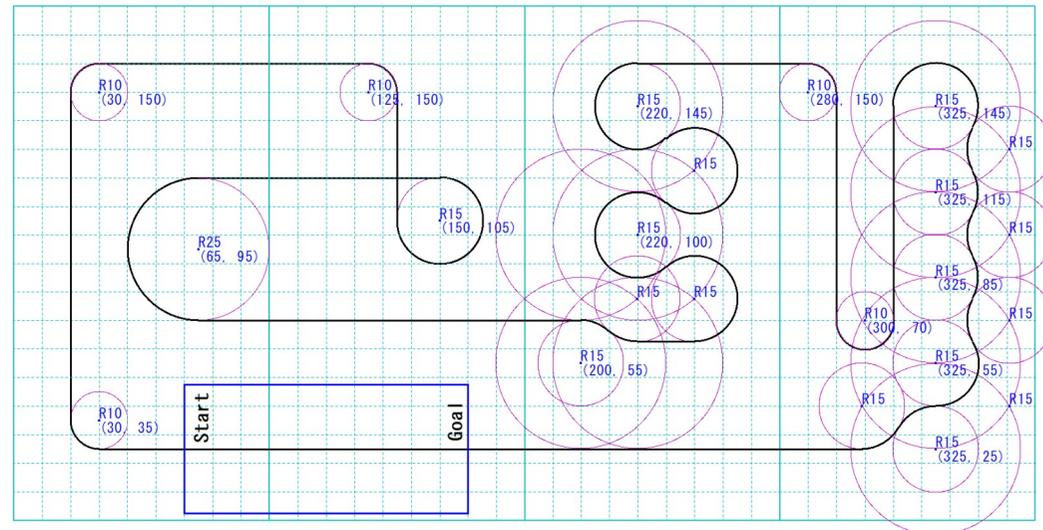
クラシックマウス競技



西回り 51歩25折、南回り 53歩25折、一旦南中央 53歩21折

マイクロマウスはオリジナル課題、クラシックマウスは全日本大会クラシックフレッシュマン決勝(2016)と同一の課題です

ロボットレース競技



# マイクロナウス 2024

## 第11回マイクロマウス金沢草の根大会 エントリー一覧

12月8日(日)開催/国際高専白山麓キャンパス

順位	名前	所属	記録	ポイント	マイコン	サイズ	特徴
<b>マイクロマウス競技 : MM</b>							
1 第1位		djtkuwaganon_act5I 高橋 良太	公認記録 0:01.464	優勝 10point	マイコン : RX系	サイズ : 60x38x20 [mm] 21.0[g]	吸引機構あり
2		djtkuwaganon_act5F 高橋 良太	公認記録 0:01.486		マイコン : RX系	サイズ : 60x38x20 [mm] 20[g]	吸引機構あり
3		djtkuwaganon_act5H 高橋 良太	公認記録 0:01.550		マイコン : RX系	サイズ : 60x38x20 [mm] 18.5[g]	吸引機構あり
4 第2位		こじまうす19 小島 宏一	公認記録 0:01.660	準優勝 6point	マイコン : ARM系	サイズ : 68x38x23 [mm] 12.8[g]	吸引機構あり
5 第3位		しゅべるまへじゅにあ ぶいつー 今井 康博	公認記録 0:02.537	第3位 4point	マイコン : RX系	サイズ : 50x50x30 [mm] 15[g]	吸引機構あり
6 第4位		ロング22号機 小峰 直樹	公認記録 0:03.539	3point	マイコン : RX系	サイズ : 45x37x17.5 [mm] 19[g]	吸引機構あり
7 第5位		班渠2 佐藤 翔	公認記録 0:05.991	2point	マイコン : ARM系	サイズ : 53x39x16 [mm] 23[g]	吸引機構あり
8 第6位		さくらねずみ 玄1 佐倉 俊祐	公認記録 0:06.363	1point	マイコン : ARM系	サイズ : 65x42x20 [mm] 15[g]	吸引機構あり
9 第7位		Axi 須賀 裕文	公認記録 0:10.061	1point	マイコン : RX系	サイズ : 59.2x34.6x20.5 [mm] 14.45[g]	吸引機構あり
10 第8位		DURANDAL 笹谷 禎伸	公認記録 0:15.996	1point	マイコン : SH系	サイズ : 60x40x20 [mm] 80[g]	
11 第9位		とらねこ大将 須田 晃弘	公認記録 0:35.532	1point	マイコン : ARM系	サイズ : 56x38x25 [mm] 20[g]	吸引機構あり
12 第10位		みねこ 小島 みひろ	公認記録 1:02.928	1point	マイコン : ARM系	サイズ : 65x38x40 [mm] 67[g]	
13		こじまうす20p 小島 宏一	公認記録 1:21.963		マイコン : ARM系	サイズ : 68x38x25 [mm] 13[g]	吸引機構あり
14		SOLID 綿谷 良太	公認記録 R		マイコン : ARM系	サイズ : 100x56x88 [mm] 200[g]	
15		Que 竹本 裕太	公認記録 R		マイコン : RX系	サイズ : 65x42x20 [mm] 35[g]	吸引機構あり
16		Lazuri 谷口 野歩	公認記録 R		マイコン : ARM系	サイズ : 58.5x38.5x20 [mm] 21.7[g]	吸引機構あり
17		さくらねずみ玄2 佐倉 俊祐	公認記録 R		マイコン : ARM系	サイズ : 65x38x18 [mm] 20[g]	吸引機構あり
<b>クラシックマウス競技 : CM</b>							
1 第1位		黒鉄式改 赤尾 健太	公認記録 0:02.893	優勝 6point	マイコン : ARM系	サイズ : 130x70x30 [mm] 89[g]	吸引機構あり
2 第2位		雪風8AS 中島 史敬	公認記録 0:02.981	準優勝 4point	マイコン : RX系	サイズ : 100x62x25 [mm] 59[g]	吸引機構あり

<p>3 第3位</p>  <p>KOGUMA-CHAN 須田 晃弘 東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI 公認記録 0:04.493 第3位 3point マイコン: ARM系 サイズ: 90x72x40 [mm] 110[g] 吸引機構あり</p>	<p>4 第4位</p>  <p>TYU三郎・改 小川 靖夫 公認記録 0:14.237 2point マイコン: H8系 サイズ: 130x85x51 [mm] 600[g]</p>	<p>5 第5位</p>  <p>ムブアイ 竹本裕太 Mice Busters / Mのマウス部 公認記録 0:18.126 1point マイコン: RX系 サイズ: 125x75x130 [mm] 250[g]</p>	<p>6 第6位</p>  <p>研修で使ったPi:Co 山本 晃暉 株式会社アールティ 公認記録 0:23.088 Pi:Co杯 優勝 1point マイコン: RX系 サイズ: 120x73x80 [mm] 520[g]</p>	<p>7 第7位</p>  <p>RaspberryRX 塚本 洋平 三菱電機(株) 公認記録 0:34.749 1point マイコン: RX系 サイズ: 130x103x155 [mm] 807[g]</p>	<p>8 第8位</p>  <p>おっちょこちよいPico アイン クアン 株式会社アールティ 公認記録 0:40.544 1point マイコン: RX系 サイズ: 120x74x80 [mm] 520[g]</p>	<p>9 第9位</p>  <p>残機 鈴木 海翔 東京理科大学 Mice 公認記録 0:44.091 1point マイコン: ESP32系 サイズ: 72x90x35 [mm] 100[g]</p>		
<p>10</p>  <p>IMI3 猪野 貴之 からくり工房A:Mac 公認記録 R マイコン: ARM系 サイズ: 130x100x100 [mm] 840[g]</p>	<p>11</p>  <p>カキツバタ 関原 武志 コマツものづくり部 公認記録 R マイコン: ARM系 サイズ: 100x90x30 [mm] 110[g]</p>	<p>12</p>  <p>シン・メッギーマウス 標 祥太郎 早稲田大学 WMMC / OOEDO SAMURAI / コマツものづくり部 公認記録 R マイコン: ARM系 サイズ: 100x105x65 [mm] 600[g]</p>	<p>ロボトレース競技: RT</p>			<p>1 第1位</p>  <p>Warlock2.1 山田 真 Ex-machina 公認記録 0:13.979 優勝 4point マイコン: RX系 サイズ: 125x122x24.5 [mm] 145[g] 吸引機構あり</p>	<p>2 第2位</p>  <p>トレ三郎 小川 靖夫 公認記録 0:17.171 準優勝 3point マイコン: R8C/M16/M32系 サイズ: 200x130x51 [mm] 720[g]</p>	<p>3 第3位</p>  <p>RedSpecial 猪野 貴之 からくり工房A:Mac 公認記録 0:18.101 第3位 2point マイコン: サイズ: 160x160x50 [mm] 300[g]</p>
<p>4 第4位</p>  <p>SOLID 綿谷 良太 公認記録 0:43.821 1point マイコン: ARM系 サイズ: 100x56x82 [mm] 200[g]</p>	<p>5 第5位</p>  <p>AGVP2 清水 祐亮 からくり工房A:Mac 公認記録 0:53.530 1point マイコン: RX系 サイズ: 180x150x105 [mm] 400[g]</p>	<p>6 第6位</p>  <p>Vision 須賀 裕文 D-The-Star 公認記録 1:22.654 1point マイコン: ESP32系 サイズ: 105.4x240x147 [mm] 240[g]</p>						

参加者の方へ:  
参加者データベースはリアルタイムで更新されます。このページを再読み込みしても申込みロボットが表示されない場合は、登録に失敗していますので再度登録操作をしてください。  
テクニカルデータは登録締切時点のデータを公開しています。

# 第40回マイクロマウス東日本地区大会

日時 2024年12月21日(土)試走会/12月22日(日)大会  
 会場 東京工芸大学 厚木キャンパス

マイクロマウス競技 エントリー:35 参加:35 完走:27

上位入賞者

優勝	djtkuwaganon_act5I	高橋 良太		0:01.732
2位	Fantom5th2	松井 祐樹	D-The-Star	0:01.733
	Fantom5th	松井 祐樹	D-The-Star	0:01.741
	djtkuwaganon_act5F	高橋 良太		0:01.808
3位	BlueSky	木村 威	D.structions / 早稲田大学 WMMC	0:02.210

クラシックマウス競技 エントリー:55 参加:55 完走:45

上位入賞者

優勝	黒鉄式改	赤尾 健太	Ex-machina	0:03.193
2位	雪風 8AS	中島 史敬		0:03.475
3位	KOGUMA-CHAN	須田 晃弘	東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI	0:04.479

ロボットレース競技 エントリー:48 参加:44 完走:40

上位入賞者

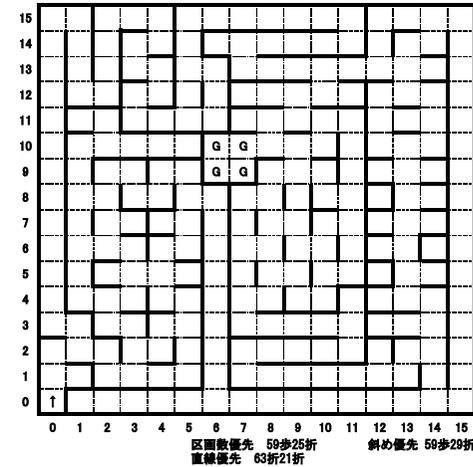
優勝	APOLLON	藤澤 彰宏		0:05.005
2位	赫ノ武士	柳澤 孝平	reRo	0:05.239
3位	ART_2	松本 晴紀	reRo	0:05.635

支部サーキット競技 エントリー:11 参加:11 完走:7

上位入賞者

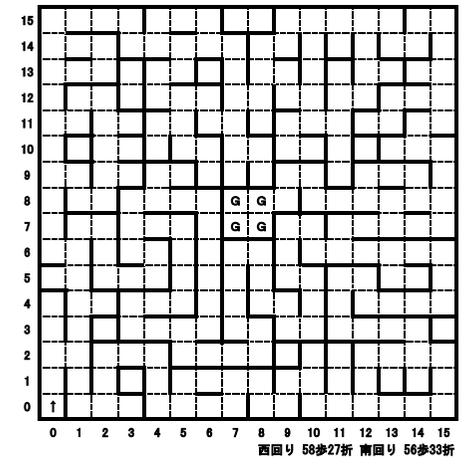
優勝	Astraea	平松 直人	D.structions / Mice Busters	0:06.496
(2位)	KOGUMA-CHAN	須田 晃弘	東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI	0:06.644
(3位)	Rebellion	中村 有輝	早稲田大学 WMMC	0:09.203

## マイクロマウス競技



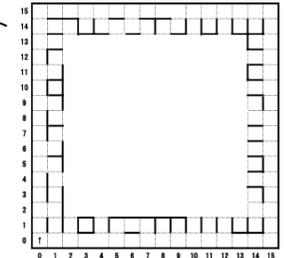
マイクロマウスは2019年の金沢草の根大会と同一の課題です

## クラシックマウス競技

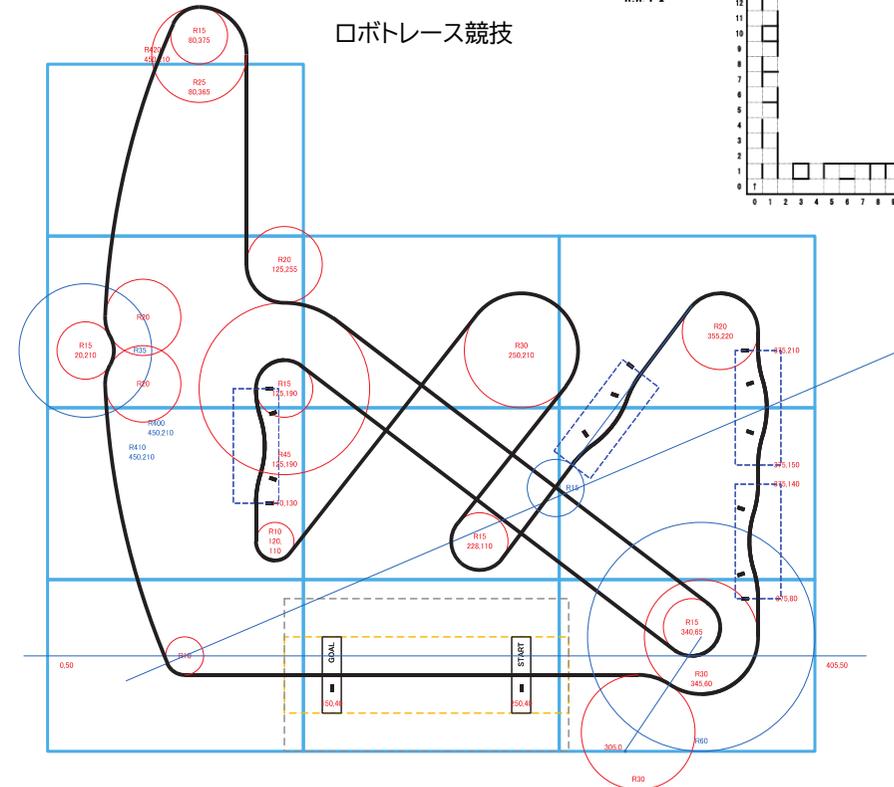


クラシックマウスは2015年の東北地区大会、2018年の北陸信越地区大会と同一の課題です

支部サーキット  
競技



## ロボットレース競技

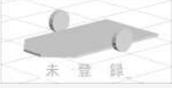


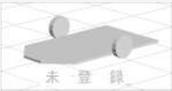
# マイクロナマウス 2024

## 第40回マイクロマウス東日本地区大会 エントリー一覧

12月22日(日) / 東京工芸大学 厚木キャンパス

### マイクロマウス競技 : MM

1 第1位 MM35	2 第2位 MM33	3 MM32	4 MM34	5 第3位 MM30	6 第4位 MM29
					
djtkuwaganon_act51 高橋 良太 公認記録 0:01.732 優勝 15point マイコン : RX系 サイズ : 60x38x20 [mm] 21.0[g] 吸引機構あり	Fantom5th2 松井 祐樹 D-The-Star 公認記録 0:01.733 準優勝 10point マイコン : ARM系 サイズ : 55x39x20 [mm] 17.5[g] 吸引機構あり	Fantom5th 松井 祐樹 D-The-Star 公認記録 0:01.741 マイコン : ARM系 サイズ : 55x39x20 [mm] 17.5[g] 吸引機構あり	djtkuwaganon_act5F 高橋 良太 公認記録 0:01.808 マイコン : RX系 サイズ : 60x38x20 [mm] 20[g] 吸引機構あり	BlueSky 木村 威 D_structions / 早稲田大学 WMMC 公認記録 0:02.210 第三位 6point マイコン : ARM系 サイズ : 70x40x25 [mm] 18.5[g] 吸引機構あり	β2 山下 浩平 公認記録 0:02.236 4point マイコン : ARM系 サイズ : 63x38x23 [mm] 20.6[g] 吸引機構あり
7 第5位 MM28	8 第6位 MM27	9 第7位 MM23	10 第8位 MM12	11 第9位 MM25	12 第10位 MM06
					
ロング22号機 小峰 直樹 公認記録 0:04.497 3point マイコン : RX系 サイズ : 45x37x17.5 [mm] 19[g] 吸引機構あり	こじまうす20p 小島 宏一 公認記録 0:05.429 2point マイコン : ARM系 サイズ : 68x38x25 [mm] 13[g] 吸引機構あり	さくらねずみ 玄1 佐倉 俊祐 MiceBusters 公認記録 0:07.901 1point マイコン : ARM系 サイズ : 65x42x20 [mm] 15[g] 吸引機構あり	CyberRat 1.2 R2 長崎 悠歩 早稲田大学 WMMC 公認記録 0:09.042 1point マイコン : ARM系 サイズ : 64x36x20 [mm] 17.8[g]	みねこ 小島 みひろ 公認記録 0:12.224 1point マイコン : ARM系 サイズ : 65x38x40 [mm] 67[g]	Zirconoria 中川 範晃 アールティマウス部 公認記録 0:14.584 1point マイコン : ARM系 サイズ : 70x39x13 [mm] 15.7[g]
14 MM26	15 第12位 MM11	16 第13位 MM31	17 第14位 MM18	18 第15位 MM04	19 第16位 MM01
					
こじまうす19 小島 宏一 公認記録 0:20.909 マイコン : ARM系 サイズ : 68x38x23 [mm] 12.8[g] 吸引機構あり	HM-2020改 西崎 伸吾 厚本ロボット研究会 公認記録 0:23.938 1point マイコン : RX系 サイズ : 65x60x85 [mm] 240[g]	Astraea 平松 直人 D_structions / Mice Busters 公認記録 0:25.934 1point マイコン : ESP32系 サイズ : 60x38x21 [mm] 25[g] 吸引機構あり	Transformer 渡部 要 埼玉県立新座総合技術高等学校 公認記録 0:25.963 1point マイコン : RX系 サイズ : 80x70x70 [mm] 241.8[g]	Pi:Co V2くらい 川上 靖次 アールティマウス部 公認記録 0:29.699 特別賞 1point マイコン : ESP32系 サイズ : 60x39x39 [mm] 60[g]	例の青いPi:co 青木 政武 アールティマウス部 公認記録 0:29.947 1point マイコン : ESP32系 サイズ : 60x37x38 [mm] 63[g]
					20 第17位 MM03
					
					フチャイロピーコちゃん 川上 早苗 株式会社アールティ 公認記録 0:31.940 1point マイコン : ESP32系 サイズ : 60x39x39 [mm] 60[g]

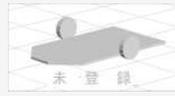
21 第 18 位 MM14	22 MM24	23 第 19 位 MM17	24 第 20 位 MM16	25 MM05	26 MM07	27 MM08	
							
Canonboy 小峰 龍之介 東京理科大学 Mice 公認記録 0:42.927 1point マイコン : ARM系 サイズ : 67x38x20 [mm] 16[g] 吸引機構あり	さくらねずみ玄2 佐倉 俊祐 MiceBusters 公認記録 1:02.503 マイコン : ARM系 サイズ : 65x38x18 [mm] 20[g] 吸引機構あり	LCB 田村 恭生 埼玉県立新座総合技術高等学校 公認記録 1:07.814 1point マイコン : RX系 サイズ : 95x78x98 [mm] 189.5[g]	白鐵兎 福田 真悟 Mice Busters / K-MC部 公認記録 1:31.084 1point マイコン : ARM系 サイズ : 48x34x20 [mm] 22[g] 吸引機構あり	ピグリム3号 諏訪部 悠大 Terrier Motorsport (Boston University) 公認記録 R マイコン : ESP32系 サイズ : 60x39x39 [mm] 60[g]	Zirconia-Blue 合田 直史 Freedom kOBo 公認記録 R マイコン : ARM系 サイズ : 70x39x15 [mm] 13[g]	zirconia v2.0 西岡 詩珠 東京理科大学 Mice 公認記録 R マイコン : ARM系 サイズ : 70x39x13 [mm] 30[g]	
28 MM09	29 MM10	30 MM13	31 MM15	32 MM20	33 MM19	34 MM21	
							
Blue-Gem 安藤 大輝 明治大学 オートメーション研究部 公認記録 R マイコン : ARM系 サイズ : 68x38x12 [mm] 15[g]	SOLID 綿谷 良太 公認記録 R マイコン : ARM系 サイズ : 100x56x82 [mm] 200[g]	35xxxv 田中 周吾 早稲田大学 WMMC 公認記録 R マイコン : ARM系 サイズ : 68x35x16 [mm] 22[g] 吸引機構あり	Raidillon 勢 崇弘 東京理科大学 Mice 公認記録 R マイコン : ARM系 サイズ : 60x39x22.8 [mm] 19.5[g] 吸引機構あり	ロボソメ11 畠山 和昭 埼玉県立新座総合技術高等学校 公認記録 R マイコン : H8系 サイズ : 100x70x100 [mm] 290[g]	ST-Mouse231 山口 亨一 埼玉県立新座総合技術高等学校 棄権 マイコン : RX系 サイズ : 68x53x50 [mm] 102[g]	Moonlight 畠井 悠希 関西学院大学ロボコンサークルAiMEiBA 棄権 マイコン : RX系 サイズ : 61x39x10 [mm] 18[g]	
35 MM22	クラシックマウス競技 : CM		1 第 1 位 CMA35	2 第 2 位 CMA36	3 第 3 位 CMA34	4 第 4 位 CMA26	5 CMA27
							
ピコロボ 宇佐見 大希 東京科学大学ロボット技術研究会Cheese 棄権 マイコン : サイズ : xx [mm] [g]			黒鉄式式改 赤尾 健太 Ex-machina 公認記録 0:03.193 優勝 15point マイコン : ARM系 サイズ : 130x70x30 [mm] 89[g] 吸引機構あり	雪風8AS 中島 史敬 公認記録 0:03.475 準優勝 10point マイコン : RX系 サイズ : 100x62x25 [mm] 59[g] 吸引機構あり	KOGUMA-CHAN 須田 晃弘 東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI 公認記録 0:04.479 第三位 6point マイコン : ARM系 サイズ : 90x72x40 [mm] 110[g] 吸引機構あり	Nightfall-Lite 長崎 悠歩 早稲田大学 WMMC 公認記録 0:05.835 4point マイコン : ARM系 サイズ : 103x68x30 [mm] 66[g] 吸引機構あり	Nightfall 長崎 悠歩 早稲田大学 WMMC 公認記録 0:06.708 マイコン : ARM系 サイズ : 83x68x34 [mm] 109[g] 吸引機構あり

6 第5位 CMB09



Lalvandert+  
宮崎 淳  
東京工芸大学からくり工房  
公認記録 0:08.334  
3point  
マイコン: ARM系  
サイズ: 100x74x26 [mm] 136[g]

7 第6位 CMA02



No DATA  
佐藤 翔  
アールティマウス部  
公認記録 0:10.284  
2point  
マイコン: ARM系  
サイズ: 85x55x25 [mm] 100[g]

8 第7位 CMA17



Rebellion  
中村 有輝  
早稲田大学 WMMC  
公認記録 0:14.328  
1point  
マイコン: ARM系  
サイズ: 100x70x31 [mm] 123[g]  
吸引機構あり

9 第8位 CMB02



プロトココア  
森本 勇輝  
東京工芸大学からくり工房  
公認記録 0:16.043  
1point  
マイコン: ARM系  
サイズ: 111x72x50 [mm] 163[g]

10 第9位 CMA01



TYU三郎・改  
小川 靖夫  
公認記録 0:16.728  
1point  
マイコン: H8系  
サイズ: 130x85x51 [mm] 600[g]

11 第10位 CMB17



Pi:Co Classic 4(仮)  
青木 政武  
アールティマウス部  
公認記録 0:17.169  
1point  
マイコン: ESP32系  
サイズ: 120x74x68 [mm] 426[g]

12 第11位 CMB06



オコジョ  
岩谷 尊和  
東京工芸大学からくり工房  
公認記録 0:17.653  
1point  
マイコン: ARM系  
サイズ: 99x89.5x83.65 [mm] 665.96[g]

13 第12位 CMB01



アイボウrevenge  
大塚 万聖  
東京工芸大学からくり工房  
公認記録 0:18.195  
1point  
マイコン: ARM系  
サイズ: 100.7x60.2x80.1 [mm] 163.2[g]

14 第13位 CMA21



Passion++  
本田 匡克  
早稲田大学 WMMC  
公認記録 0:18.829  
1point  
マイコン: ARM系  
サイズ: 100x68x32 [mm] 86[g]  
吸引機構あり

15 第14位 CMB05



Buriranger  
松尾 和奏  
東京工芸大学からくり工房  
公認記録 0:18.953  
1point  
マイコン: ARM系  
サイズ: 91.3x87.1x80.6 [mm] 650.8[g]

16 第15位 CMB15



Pi:Co Classic 3s  
中村 壮汰  
株式会社アールティ  
公認記録 0:19.314  
1point  
マイコン: RX系  
サイズ: 120x73x80 [mm] 520[g]

17 第16位 CMA32



タロノスケスケ  
篠崎 祐太郎  
東京理科大学 Mice  
公認記録 0:19.930  
特別賞 1point  
マイコン: ARM系  
サイズ: 100x90x50 [mm] 708[g]

18 第17位 CMA19



obsidian  
伊藤 陸人  
早稲田大学 WMMC  
公認記録 0:20.421  
1point  
マイコン: ARM系  
サイズ: 101x69x30 [mm] 106[g]  
吸引機構あり

19 第18位 CMB14



おっちょこちよいPico  
アインクアン  
株式会社アールティ  
公認記録 0:21.281  
1point  
マイコン: RX系  
サイズ: 120x74x80 [mm] 520[g]

20 第19位 CMA04



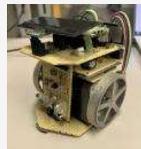
ムブアイ  
勝又 洋介  
Mのマウス部  
公認記録 0:22.000  
1point  
マイコン: RX系  
サイズ: 125x75x130 [mm] 350[g]

21 第20位 CMB08



山帰来  
杉村 優太  
東京工芸大学からくり工房  
公認記録 0:23.394  
1point  
マイコン: ARM系  
サイズ: 111x72x50 [mm] 140[g]

22 第21位 CMB03



1年前  
守長 裕太  
東京工芸大学からくり工房  
公認記録 0:23.431  
1point  
マイコン: ARM系  
サイズ: 81.7x89.5x94.0 [mm] 632.2[g]

23 第22位 CMB11



Pi:Co-Y  
吉重 元  
Mのマウス部  
公認記録 0:25.463  
1point  
マイコン: RX系  
サイズ: 120x74x80 [mm] 520[g]

24 第23位 CMA30



残機  
鈴木 海翔  
東京理科大学 Mice  
公認記録 0:25.486  
1point  
マイコン: ESP32系  
サイズ: 72x90x35 [mm] 100[g]

25 第24位 CMA20

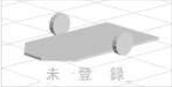
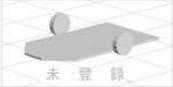
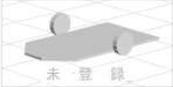
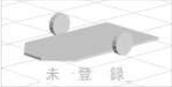
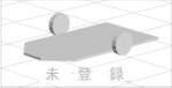
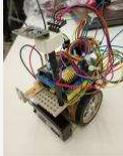
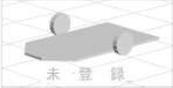
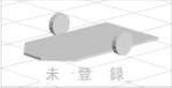


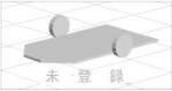
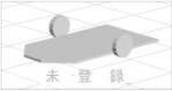
Unlimited  
大池 夏葵  
早稲田大学 WMMC  
公認記録 0:28.657  
1point  
マイコン: ARM系  
サイズ: 107x90x80 [mm] 800[g]

26 第25位 CMB16



研修で使ったPi:Co  
山本 晃暉  
株式会社アールティ  
公認記録 0:29.521  
1point  
マイコン: RX系  
サイズ: 120x73x80 [mm] 520[g]

27 第26位 CMA31	28 第27位 CMB13	29 第28位 CMA07	30 第19位 CMA05	31 第30位 CMA18	32 第31位 CMB19	33 第32位 CMA16
						
Meteorboy 小峰 龍之介 東京理科大学 Mice 公認記録 0:30.898 1point マイコン: ARM系 サイズ: 95x70x30 [mm] 117[g] 吸引機構あり	初チューミマイ 中原 弘貴 株式会社アールティ 公認記録 0:31.639 1point マイコン: ARM系 サイズ: 120x74x80 [mm] 520[g]	Mercury v2 照沼 伶士 東京科学大学ロボット技術研究会Cheese 公認記録 0:32.490 1point マイコン: ARM系 サイズ: 100x72.8x30 [mm] 90[g] 吸引機構あり	RaspberryRX 塚本 洋平 三菱電機(株) 公認記録 0:33.608 特別賞 1point マイコン: RX系 サイズ: 130x103x155 [mm] 807[g]	WSMvJRF-brv1 戸川 美紀夫 早稲田大学 WMMC 公認記録 0:34.521 1point マイコン: ARM系 サイズ: 104x89x163 [mm] 800[g]	ピコダス 菅野 瞭子 株式会社前川製作所 公認記録 0:35.188 1point マイコン: RX系 サイズ: 120x73x80 [mm] 520[g]	Hopper 竹田 知弘 電気通信大学ロボメカ工房 公認記録 0:38.285 特別賞 1point マイコン: ARM系 サイズ: 130x90x52.6 [mm] 660[g]
34 第33位 CMA25	35 第34位 CMB07	36 第35位 CMA10	37 第36位 CMA09	38 第37位 CMA11	39 第38位 CMA24	40 第39位 CMA23
						
AQUA 中里 悦矢 早稲田大学 WMMC 公認記録 0:47.752 1point マイコン: ARM系 サイズ: 125x112x110 [mm] 712[g]	Elizabeth 島田 未伶 東京工芸大学からくり工房 公認記録 0:58.057 1point マイコン: ARM系 サイズ: 97.55x89.4x80 [mm] 677[g]	JEC2307 加藤 玲音 日本電子専門学校電子応用工学科 公認記録 1:13.755 1point マイコン: H8系 サイズ: 113x74x62 [mm] 420[g]	百人町土竜 望月 隆太郎 日本電子専門学校 電子応用工学科 公認記録 1:14.022 1point マイコン: H8系 サイズ: 113x74x62 [mm] 420[g]	denshi_koseimiura 三浦 滉生 日本電子専門学校 公認記録 1:14.154 1point マイコン: H8系 サイズ: 113x74x62 [mm] 420[g]	荒風 中澤 幸夫 早稲田大学 WMMC 公認記録 1:26.996 1point マイコン: ARM系 サイズ: 107x90x98 [mm] 800[g]	はなまる39ver.2 長谷川 太陽 早稲田大学 WMMC 公認記録 1:43.872 1point マイコン: ARM系 サイズ: 107x90x98 [mm] 800[g]
41 CMA22	42 第40位 CMA28	43 第41位 CMA08	44 第42位 CMA13	45 第43位 CMA12	46 CMA03	47 CMA06
						
はじめてのおつかい 本田 匡克 早稲田大学 WMMC 公認記録 1:44.395 1point マイコン: ARM系 サイズ: 80x80x80 [mm] 80[g]	Ambitions v2 田中 周吾 早稲田大学 WMMC 公認記録 2:32.624 1point マイコン: ARM系 サイズ: 110x76x35 [mm] 97[g] 吸引機構あり	Dangromouse2 上口 翔平 東京工業大学ロボット技術研究会Cheese 公認記録 2:32.755 1point マイコン: ARM系 サイズ: 100x82x35 [mm] 100[g]	DABO 山田 潔 公認記録 2:41.591 1point マイコン: AVR系 サイズ: xx [mm] [g]	カキツバタ 関原 武志 コマツものづくり部 公認記録 3:38.394 1point マイコン: ARM系 サイズ: 100x90x30 [mm] 110[g]	micro-tang 橋本 俊治 公認記録 R マイコン: ARM系 サイズ: xx [mm] [g]	IMI3 猪野 貴之 からくり工房A:Mac 公認記録 R マイコン: ARM系 サイズ: 130x100x100 [mm] 840[g]

48	CMA14		初号機 岡本 克喜 公認記録 <u>R</u> マイコン：ARM系 サイズ：96x82x41 [mm] 132[g] 吸引機構あり	49	CMA15		Noir 齊藤 悠太 電気通信大学ロボメカ工房 公認記録 <u>R</u> マイコン：ARM系 サイズ：117x89x100 [mm] 700[g]	50	CMA29		すたすたねずみ ver.1.02 合田 直史 Freedom KOBo 公認記録 <u>R</u> マイコン：RX系 サイズ：90x60x38.5 [mm] 150[g] 吸引機構あり	51	CMA33		未登録	52	CMB04		安定第一 有田 大起 東京工芸大学からくり工房 公認記録 <u>R</u> マイコン：ARM系 サイズ：90.6x90x84 [mm] 644.5[g]	53	CMB10		マイクロスーパーになる予定の機 体 黒川 旭 湘南工科大学 公認記録 <u>R</u> マイコン：ESP32系 サイズ：120x73x80 [mm] 520[g]	54	CMB12		卯月紅 奥村 耀 株式会社アールティ 公認記録 <u>R</u> マイコン：ESP32系 サイズ：120x73x80 [mm] 520[g]
55	CMB18		S100β 辻本 拓哉 株式会社前川製作所 公認記録 <u>R</u> マイコン：RX系 サイズ：120x73x80 [mm] 520[g]	1 第1位 RT48 2 第2位 RT42 3 第3位 RT40 4 第4位 RT41 5 第5位 RT17		ロボットレース競技：RT			APOLLON 藤澤 彰宏 公認記録 <u>0:05.005</u> 優勝、特別賞 15point マイコン：RX系 サイズ：150x250x30 [mm] 130[g] 吸引機構あり		赫ノ武士 柳澤 孝平 reRo 公認記録 <u>0:05.239</u> 準優勝 10point マイコン：ARM系 サイズ：150x100x50 [mm] 115[g]		ART_2 松本 晴紀 reRo 公認記録 <u>0:05.635</u> 第三位 6point マイコン： サイズ：xx [mm] 200[g] 吸引機構あり		Angelo 河内 建汰郎 reRo 公認記録 <u>0:06.006</u> 4point マイコン： サイズ：200x120x30 [mm] 150[g] 吸引機構あり		L1S 山下 浩平 公認記録 <u>0:09.600</u> 特別賞 3point マイコン：ARM系 サイズ：160x240x40 [mm] 130[g] 吸引機構あり										
6	第6位 RT46		未登録	7	第7位 RT47		未登録	8	第8位 RT11		スクイード 高橋 優真 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科 公認記録 <u>0:14.207</u> 1point マイコン：RX系 サイズ：211x190x35 [mm] 268.5[g]	9	第9位 RT21		Epsilon 高橋 尚亨 東京工芸大学からくり工房 公認記録 <u>0:15.037</u> 1point マイコン：ARM系 サイズ：180x170x36 [mm] 140[g] 吸引機構あり	10	第10位 RT20		LRX-01 渡辺 勇斗 東京工芸大学からくり工房 公認記録 <u>0:15.247</u> 1point マイコン：ESP32系 サイズ：135x148x30 [mm] 150[g]	11	第11位 RT09		トミCAR 富永 陸斗 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科 公認記録 <u>0:15.744</u> 1point マイコン：RX系 サイズ：185x192x43 [mm] 307.4[g]	12	第12位 RT44		どん底のぞこ号 黒川 旭 極東技術結社 鎌倉支部 公認記録 <u>0:16.705</u> 1point マイコン：ARM系 サイズ：165x165x100 [mm] 235[g] 吸引機構あり

13 第13位 RT24



Sailfish  
塩野 海人  
東京工芸大学からくり工房  
公認記録 0:19.787  
1point  
マイコン : ARM系  
サイズ : 150x135x60 [mm] 680[g]

14 第14位 RT16



トレ三郎  
小川 靖夫  
公認記録 0:20.251  
特別賞 1point  
マイコン : R8C/M16/M32系  
サイズ : 200x130x51 [mm] 720[g]

15 第15位 RT39



ばん  
中良介  
reRo  
公認記録 0:20.487  
1point  
マイコン :  
サイズ : xx [mm] [g]

16 第16位 RT22



Allegro  
佐藤 雅弥  
東京工芸大学からくり工房  
公認記録 0:20.976  
1point  
マイコン : ARM系  
サイズ : 160.0x131.5x84.5 [mm] 700[g]

17 RT29



ライトレーザーロボットキット  
黒川 旭  
(株)ロボテナ  
公認記録 0:21.168  
1point  
マイコン : AVR系  
サイズ : 183x152x36 [mm] 183[g]

18 第17位 RT27



Taruga06  
黄 仁大  
公認記録 0:22.157  
1point  
マイコン : RX系  
サイズ : 125x165x15 [mm] 120[g]

19 第18位 RT23



しめじver.2  
篠原 比呂  
東京工芸大学からくり工房  
公認記録 0:22.448  
1point  
マイコン : ARM系  
サイズ : 193x165x85 [mm] 716[g]

20 第19位 RT25



ドラえもん  
湯川 慎一  
公認記録 0:22.758  
1point  
マイコン : ARM系  
サイズ : 170x170x54 [mm] 460[g]

21 第20位 RT12



X1.0  
渡部 要  
埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部  
公認記録 0:23.805  
1point  
マイコン : AVR系  
サイズ : 140x175x30 [mm] 115[g]

22 第21位 RT32



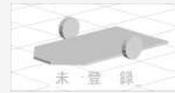
sit2号  
高畑 吏玖  
湘南工科大学 ロボット研究部  
公認記録 0:24.369  
1point  
マイコン : ARM系  
サイズ : 183x152x36 [mm] 138[g]

23 第22位 RT07



SayGo  
鈴木 聖悟  
埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科  
公認記録 0:24.778  
1point  
マイコン : RX系  
サイズ : 159x186x45 [mm] 305.7[g]

24 第23位 RT36



TR-2018  
西崎 伸吾  
厚木ロボット研究会  
公認記録 0:25.168  
1point  
マイコン : ARM系  
サイズ : 120x180x60 [mm] 140[g]

25 第24位 RT13



御嶽  
大澤 諒次  
埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部  
公認記録 0:25.393  
1point  
マイコン : AVR系  
サイズ : 140x175x30 [mm] 114.3[g]

26 第25位 RT19



D\_lightingVer.1  
稲垣 航成  
東京工芸大学からくり工房  
公認記録 0:26.548  
1point  
マイコン : ARM系  
サイズ : 165x95x50 [mm] 180[g]

27 第26位 RT31



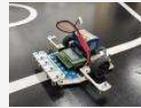
RedSpecial  
猪野 貴之  
からくり工房A:Mac  
公認記録 0:26.556  
1point  
マイコン :  
サイズ : 160x160x50 [mm] 300[g]

28 第27位 RT18



夢羅  
柴田 翔  
東京工芸大学からくり工房  
公認記録 0:27.976  
1point  
マイコン : ARM系  
サイズ : 161x131.5x84.5 [mm] 700[g]

29 第28位 RT04



ぐりこ  
大井 彩奈  
埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科  
公認記録 0:28.327  
1point  
マイコン : RX系  
サイズ : 107x150x50 [mm] 197.3[g]

30 第29位 RT06



しなGO  
八巻 光寿  
埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科  
公認記録 0:28.355  
1point  
マイコン : RX系  
サイズ : 115x172x34 [mm] 207.7[g]

31 第30位 RT33



SITゼロin湘南\_2024  
椎名 礼  
湘南工科大学 ロボット研究部  
公認記録 0:28.468  
1point  
マイコン : AVR系  
サイズ : 170x170x54 [mm] 138[g]

32 第31位 RT05



sansan  
原田 優月  
埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科  
公認記録 0:29.598  
1point  
マイコン : RX系  
サイズ : 110x150x50 [mm] 197.2[g]

33 第32位 RT34



Beetle  
竹田 知弘  
電気通信大学ロボメカ工房  
公認記録 0:29.638  
1point  
マイコン : ARM系  
サイズ : 157x143x70 [mm] 660[g]

34 第33位 RT08



ナックルダスター  
柳田 拓海  
埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科  
公認記録 0:29.804  
1point  
マイコン：RX系  
サイズ：107x150x50 [mm] 197[g]

35 第34位 RT10



カブトムシ  
森 遥人  
埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科  
公認記録 0:31.861  
1point  
マイコン：RX系  
サイズ：120x148x48 [mm] 200.5[g]

36 第35位 RT03



KZ-st2  
畠山 和昭  
埼玉県立新座総合技術高等学校  
公認記録 0:32.796  
1point  
マイコン：RX系  
サイズ：110x148x45 [mm] 190[g]

37 第36位 RT35



SOLID  
綿谷 良太  
公認記録 0:49.950  
1point  
マイコン：ARM系  
サイズ：100x56x82 [mm] 200[g]

38 第37位 RT30



PicoTracer Neo  
後藤 健吾  
FreedomkOBo  
公認記録 1:05.208  
1point  
マイコン：ARM系  
サイズ：150x150x100 [mm] 1000[g]

39 第38位 RT14



みはや  
野間 心颯  
埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部  
公認記録 1:09.819  
1point  
マイコン：Intel系  
サイズ：140x175x30 [mm] 116.6[g]

40 第39位 RT15



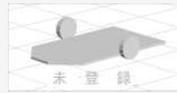
緑茶  
田代 俊平  
埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部  
公認記録 1:10.969  
1point  
マイコン：AVR系  
サイズ：140x175x30 [mm] 115.2[g]

41 RT01



黄金鱒14  
大橋 辰也  
埼玉県立狭山工業高等学校  
公認記録 R  
マイコン：PIC系  
サイズ：205x190x35 [mm] 359[g]

42 RT28



ビッグフット  
矢部 真也  
公認記録 R  
マイコン：AVR系  
サイズ：200x200x150 [mm] 500[g]

43 RT37



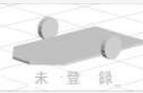
激旋Drive01  
鈴木 亮  
特殊移動機械製作所  
公認記録 R  
マイコン：ESP32系  
サイズ：240x240x120 [mm] 1200[g]

44 RT45



Synapse  
赤川 航希  
極東技術結社埼玉支部  
公認記録 R  
マイコン：  
サイズ：170x170x54 [mm] 160[g]

45 RT02



クリームパフェ  
戸田 直樹  
埼玉県立狭山工業高等学校  
棄権  
マイコン：PIC系  
サイズ：182x185x37 [mm] 316[g]

46 RT26



R'18  
大貫 篤  
棄権  
マイコン：PIC系  
サイズ：145x145x35 [mm] 150[g]

47 RT38



無旋Drive03改  
鈴木 亮  
特殊移動機械製作所  
棄権  
マイコン：ESP32系  
サイズ：240x240x120 [mm] 1200[g]

48 RT43



ANG\_1  
桜井 真希  
reRo  
棄権  
マイコン：ARM系  
サイズ：120x100x30 [mm] 130[g]  
吸引機構あり

支部サーキット競技：SC

1 第1位 SC10



Astraea  
平松 直人  
D\_structions / Mice Busters  
公認記録 0:06.496  
優勝  
マイコン：ESP32系  
サイズ：60x38x21 [mm] 25[g]  
吸引機構あり

2 第2位 SC09



KOGUMA-CHAN  
須田 晃弘  
東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI  
公認記録 0:06.644  
マイコン：ARM系  
サイズ：90x72x40 [mm] 110[g]  
吸引機構あり

3 第3位 SC06



Rebellion  
中村 有輝  
早稲田大学 WMMC  
公認記録 0:09.203  
マイコン：ARM系  
サイズ：100x70x31 [mm] 123[g]  
吸引機構あり

4 第4位 SC08



パールホワイト  
西岡 詩珠  
東京理科大学 Mice  
公認記録 0:09.214  
マイコン：ARM系  
サイズ：100x80x40 [mm] 100[g]  
吸引機構あり

5 第5位 SC02



すたすたねずみ ver.1.02  
合田 直史  
Freedom kOBo  
公認記録 0:11.427  
マイコン：RX系  
サイズ：90x60x38.5 [mm] 150[g]  
吸引機構あり

6 第6位 SC01



TYU三郎・改  
小川 靖夫

公認記録 0:16.825

マイコン：H8系  
サイズ：130x85x51 [mm] 600[g]

7 第7位 SC05

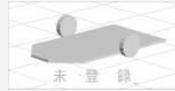


Unlimited

大池 夏葵  
早稲田大学 WMMC  
公認記録 0:18.667

マイコン：ARM系  
サイズ：107x90x80 [mm] 800[g]

8 SC03



obsidian

伊藤 陸人  
早稲田大学 WMMC  
公認記録 R

マイコン：ARM系  
サイズ：101x69x30 [mm] 106[g]  
吸引機構あり

9 SC04



Nightfall-Lite

長崎 悠歩  
早稲田大学 WMMC  
公認記録 R

マイコン：ARM系  
サイズ：103x68x30 [mm] 66[g]  
吸引機構あり

10 SC07



残機

鈴木 海翔  
東京理科大学 Mice  
公認記録 R

マイコン：ESP32系  
サイズ：72x90x35 [mm] 100[g]

11 SC11



djtkuwaganon\_act5X

高橋 良太  
公認記録 R

マイコン：RX系  
サイズ：60x38x20 [mm] 21.0[g]  
吸引機構あり

参加者の方へ：  
参加者データベースはリアルタイムで更新されます。このページを再読み込みしても申込みロボットが表示されない場合は、登録に失敗していますので再度登録操作をしてください。  
テクニカルデータは登録締切時点のデータを公開しています。

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](mailto:mouse_higashi@ntf.or.jp)

# 第39回全日本学生マイクロマウス大会

日時 2024年11月30日(土)試走会/12月1日(日)大会

会場 東京理科大学 野田キャンパス

マイクロマウス競技 エントリー:25 参加:25 完走:21

上位入賞者

優勝	BlueSky	木村 威	D.structions / 早稲田大学 WMMC	0:01.499
2位	type7	浜砂 智		0:01.799
	proto-type7 ver.2	浜砂 智		0:01.934
	type6	浜砂 智		0:02.198
3位	Morpho BY	竹内 聖		0:03.203

クラシックマウス競技 エントリー:52 参加:52 完走:41

上位入賞者

優勝	KOGUMA-CHAN	須田 晃弘	東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI	0:03.696
2位	Nightfall-Lite	長崎 悠歩	早稲田大学 WMMC	0:04.052
	Nightfall	長崎 悠歩	早稲田大学 WMMC	0:05.637
3位	Xiaohai	GUO-CHENG CENG	Southern Taiwan University of Science and Technology	0:05.672

ロボットレース競技 エントリー:43 参加:43 完走:40

上位入賞者

優勝	hayabusa2.3	野村 駿斗	reRo	0:05.082
2位	ANGo	桜井 真希	reRo	0:05.734
	hayabusa3.0	野村 駿斗	reRo	0:05.739
3位	ART_2	松本 晴紀	reRo	0:05.955

学生大会 日本ロボット学会 学生特別賞受賞者

マイクロマウス競技 CyberRat 1.2 長崎 悠歩 早稲田大学 WMMC

クラシックマウス競技 Rebellion 中村 有輝 早稲田大学 WMMC

ロボットレース競技 BN\_01 柳澤 孝平 reRo

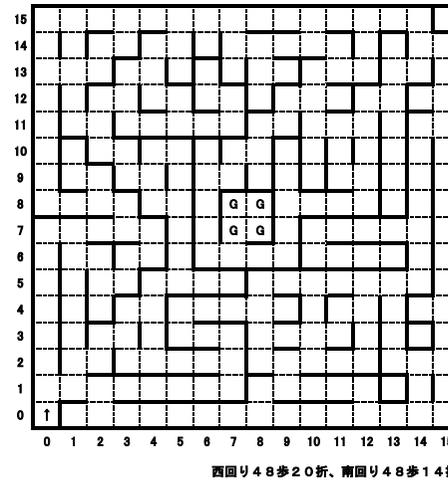
学生大会 計測自動制御学会 優秀学生賞受賞者

マイクロマウス競技 M-cube6 吉峰拓斗 関西学院大学ロボコンサークル AiMEIBA

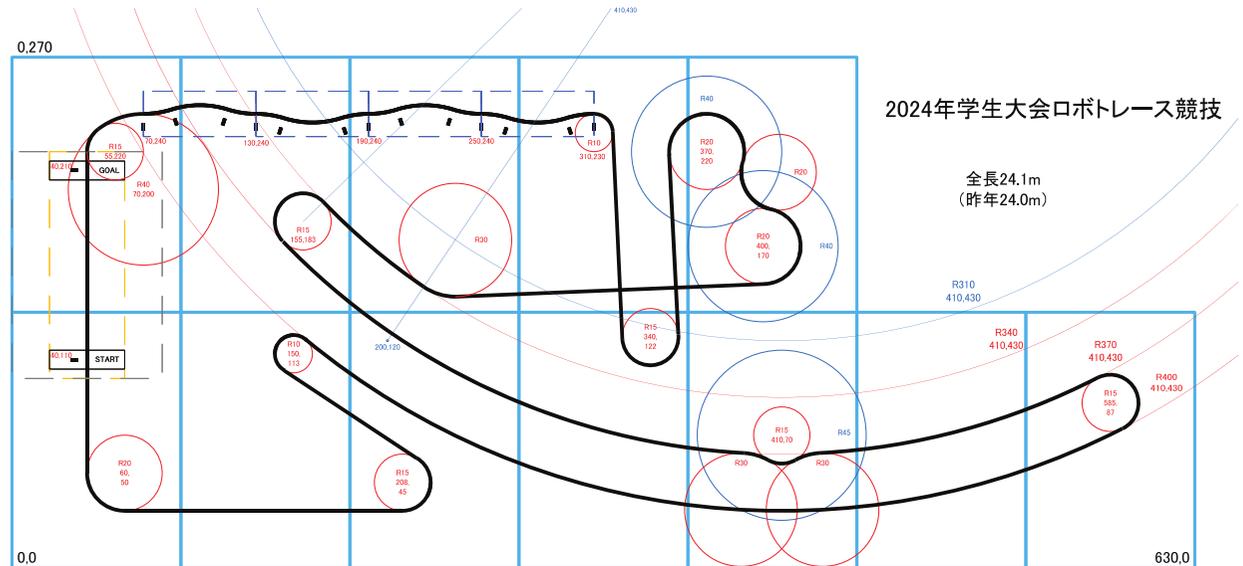
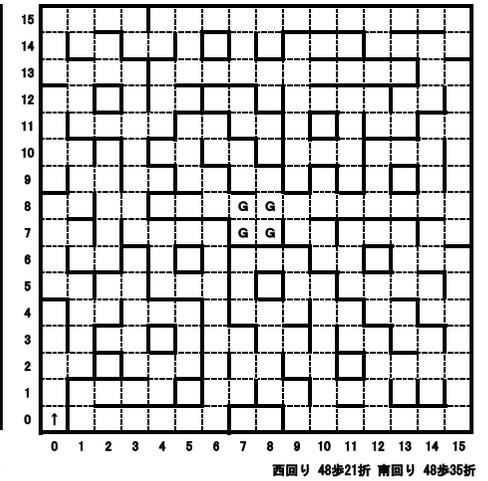
クラシックマウス競技 Elizabeth 島田 未侖 東京工芸大学からくり工房

ロボットレース競技 Angelo 河内 建汰郎 reRo

マイクロマウス競技



クラシックマウス競技



2024年学生大会ロボットレース競技

全長24.1m  
(昨年24.0m)

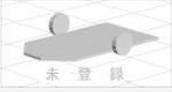
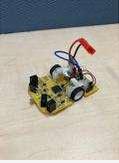
実際のコースにはコーナーマークあり

# マイクロナウス 2024

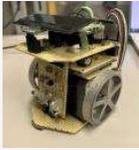
## 第39回全日本学生マイクロナウス大会 エントリー一覧

2024年12月1日（日） 会場：東京理科大学

順位	名称	選手	所属	記録	ポイント	マイコン	サイズ	特徴
1 第1位	MM25	BlueSky	木村 威	0:01.499	10point	ARM系	70x40x25 [mm] 18.5[g]	吸引機構あり
2 第2位	MM23	type7	浜砂 智	0:01.799	準優勝 6point	ARM系	66x38x21 [mm] 17[g]	吸引機構あり
3	MM24	proto-type7 ver.2	浜砂 智	0:01.934		ARM系	66x38x21 [mm] 18[g]	吸引機構あり
4	MM22	type6	浜砂 智	0:02.198		ARM系	58x38x21 [mm] 14[g]	吸引機構あり
5 第3位	MM20	Morpho BY	竹内 聖	0:03.203	第三位 4point	RX系	55x38x19 [mm] 13.3[g]	吸引機構あり
6 第4位	MM19	とらねこ大将	須田 晃弘	0:05.855	3point	ARM系	56x38x25 [mm] 20[g]	吸引機構あり
7 第5位	MM18	Canonboy	小峰 龍之介	0:05.892	2point	ARM系	67x38x20 [mm] 16[g]	吸引機構あり
8 第6位	MM15	CyberRat 1.2	長崎 悠歩	0:07.073	日本ロボット学会 学生特別賞 1point	ARM系	64x36x20 [mm] 17.8[g]	
9 第7位	MM17	zirconia v2.0	西岡 詩珠	0:07.865	1point	ARM系	70x39x13 [mm] 30[g]	
10 第8位	MM11	M-cube6	吉峰 拓斗	0:11.805	特別賞、計測自動学会 優秀学生賞 1point	RX系	53x39x16 [mm] 23[g]	
11 第9位	MM13	Moonlight	島井 悠希	0:12.760	1point	RX系	61x39x10 [mm] 18[g]	
12 第10位	MM05	Pico次郎	坂上 公哉	0:19.566	特別賞、Pi:co杯 1point	ESP32系	60x39x39 [mm] 60[g]	
13 第11位	MM01	Transformer	渡部 要	0:20.492	特別賞 1point	RX系	80x70x70 [mm] 241.8[g]	
14 第12位	MM02	LCB	田村 恭生	0:21.083	特別賞 1point	RX系	95x78x98 [mm] 189.5[g]	
15 第13位	MM08	レンタルハムスター	野中 海生	0:22.432	1point	RX系	53.3x40.1x12.7 [mm] 20.5[g]	
16 第14位	MM06	響MM	山口 拓也	0:24.074	1point	ESP32系	60x39x39 [mm] 60[g]	
17 第15位	MM04	PiCo丸	大角 優	0:38.628	1point	ESP32系	60x39x39 [mm] 60[g]	
18	MM21	Morpho 3	竹内 聖	0:50.683		RX系	68x38x25 [mm] 14.0[g]	吸引機構あり
19 第16位	MM10	M-cube5	柚木 涼羽	1:03.361	1point	RX系	53x39x16 [mm] 23[g]	
20 第17位	MM03	picov2改	満田 柊	1:33.196	1point	ESP32系	60x39x39 [mm] 60[g]	

21 第18位 MM09	22 MM07	23 MM12	24 MM14	25 MM16	クラシックマウス競技: CM	1 第1位 CA19
						
Hammer_v2.0 市東 勇士朗 reRo 公認記録 2:59.425 1point マイコン: ESP32系 サイズ: 60x44x14 [mm] 25[g]	ハイスベックJr 岸田 純弥 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 R マイコン: RX系 サイズ: 53x40x12 [mm] 20[g]	Y-cube 畠井 悠希 関西学院大学ロボコンサークルAiMEIBA 公認記録 R マイコン: RX系 サイズ: 53x39x16 [mm] [g]	35xxxv 田中 周吾 早稲田大学 WMMC 公認記録 R マイコン: ARM系 サイズ: 68x35x16 [mm] 22[g] 吸引機構あり	Raidillon 勢 崇弘 東京理科大学 Mice 公認記録 R マイコン: ARM系 サイズ: 60x39x22.8 [mm] 19.5[g] 吸引機構あり		KOGUMA-CHAN 須田 晃弘 東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI 公認記録 0:03.696 優勝 15point マイコン: ARM系 サイズ: 90x72x40 [mm] 110[g] 吸引機構あり
2 第2位 CA17	3 CA16	4 第3位 CA27	5 第4位 CA33	6 第5位 CA15	7 第6位 CB15	8 第7位 CB16
						
Nightfall-Lite 長崎 悠歩 早稲田大学 WMMC 公認記録 0:04.052 準優勝 10point マイコン: ARM系 サイズ: 103x68x30 [mm] 66[g] 吸引機構あり	Nightfall 長崎 悠歩 早稲田大学 WMMC 公認記録 0:05.637 マイコン: ARM系 サイズ: 83x68x34 [mm] 109[g] 吸引機構あり	Xiaohai GUO-CHENG CENG Southern Taiwan University of Science and Technology 公認記録 0:05.672 第三位 6point マイコン: ARM系 サイズ: 95x65x25 [mm] 102[g] 吸引機構あり	Lalyvandert+ 宮崎 淳 東京工芸大学からくり工房 公認記録 0:07.330 4point マイコン: ARM系 サイズ: 100x74x26 [mm] 136[g]	Rebellion 中村 有輝 早稲田大学 WMMC 公認記録 0:08.800 日本ロボット学会 学生特別賞 3point マイコン: ARM系 サイズ: 100x70x31 [mm] 123[g] 吸引機構あり	Elizabeth 島田 未伶 東京工芸大学からくり工房 公認記録 0:11.102 計測自動学会 優秀学生賞 2point マイコン: ARM系 サイズ: 97.55x89.4x80 [mm] 677[g]	安定第一 有田 大起 東京工芸大学からくり工房 公認記録 0:13.008 1point マイコン: ARM系 サイズ: 90.6x90x84 [mm] 644.5[g]
9 第8位 CB14	10 第9位 CB19	11 第10位 CA25	12 第11位 CB18	13 第12位 CB17	14 第13位 CA23	15 第14位 CA20
						
オコジョ 岩谷 尊和 東京工芸大学からくり工房 公認記録 0:13.746 1point マイコン: ARM系 サイズ: 99x89.5x83.65 [mm] 665.96[g]	プロトココア 森本 勇輝 東京工芸大学からくり工房 公認記録 0:13.820 1point マイコン: ARM系 サイズ: 111x72x50 [mm] 163[g]	騷速 坂上 公哉 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 0:16.623 1point マイコン: H8系 サイズ: 118x95x100 [mm] 730[g]	Buriranger 松尾 和奏 東京工芸大学からくり工房 公認記録 0:18.009 1point マイコン: ARM系 サイズ: 91.3x87.1x80.6 [mm] 650.8[g]	山帰来 杉村 優太 東京工芸大学からくり工房 公認記録 0:18.304 1point マイコン: ARM系 サイズ: 111x72x50 [mm] 140[g]	マウスくん 中谷 祐太 大阪電気通信大学 自由工房 公認記録 0:19.177 1point マイコン: RX系 サイズ: 90x75x26 [mm] 120[g]	Meteorboy 小峰 龍之介 東京理科大学 Mice 公認記録 0:21.290 1point マイコン: ARM系 サイズ: 95x70x30 [mm] 117[g] 吸引機構あり

16 第15位 CB13



1年前  
守長 裕太  
東京工芸大学からくり工房  
公認記録 0:22.137  
1point  
マイコン: ARM系  
サイズ: 81.7x89.5x94.0 [mm] 632.2[g]

17 第16位 CA18



パールホワイト  
西岡 詩珠  
東京理科大学 Mice  
公認記録 0:26.109  
1point  
マイコン: ARM系  
サイズ: 100x80x40 [mm] 100[g]  
吸引機構あり

18 第17位 CA26



ハイスベックα  
岸田 純弥  
大阪電気通信大学 自由工房  
公認記録 0:28.165  
1point  
マイコン: RX系  
サイズ: 90x75x40 [mm] 130[g]

19 第18位 CA28



Smurf  
QIU-JUN EN  
Southern Taiwan University of Science and  
Technology  
公認記録 0:31.391  
1point  
マイコン: ARM系  
サイズ: 104x81x35 [mm] 102[g]  
吸引機構あり

20 第19位 CA21



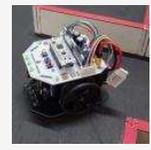
ShyPath  
山田 匠眞  
大和大学ものづくり工房  
公認記録 0:31.785  
1point  
マイコン: H8系  
サイズ: 70x130x90 [mm] 600[g]

21 第20位 CB09



Hopper  
竹田 知弘  
電気通信大学ロボメカ工房  
公認記録 0:42.658  
1point  
マイコン: ARM系  
サイズ: 130x90x52.6 [mm] 660[g]

22 第21位 CA01



荒風  
中澤 幸大  
早稲田大学 WMMC  
公認記録 0:43.996  
1point  
マイコン: ARM系  
サイズ: 107x90x98 [mm] 800[g]

23 第22位 CA14



Unlimited  
大池 夏葵  
早稲田大学 WMMC  
公認記録 0:46.951  
1point  
マイコン: ARM系  
サイズ: 107x90x80 [mm] 800[g]

24 第23位 CA31



タロノスケスケ  
篠崎祐太郎  
東京理科大学 Mice  
公認記録 0:51.006  
1point  
マイコン: ARM系  
サイズ: 100x90x50 [mm] 708[g]

25 第24位 CA02



AQUA  
中里 悦矢  
早稲田大学 WMMC  
公認記録 0:53.086  
1point  
マイコン: ARM系  
サイズ: 125x112x110 [mm] 712[g]

26 第25位 CA03



obsidian  
伊藤 陸人  
早稲田大学 WMMC  
公認記録 0:53.969  
1point  
マイコン: ARM系  
サイズ: xx [mm] [g]

27 第26位 CA24



Roll Alone  
藤本 裕人  
大阪電気通信大学 自由工房  
公認記録 0:54.732  
1point  
マイコン: H8系  
サイズ: 110x90x95 [mm] 724.6[g]

28 第27位 CB08



RaT  
中川 蒼太  
法政大学電気研究会  
公認記録 1:00.830  
Pi:co杯 1point  
マイコン: RX系  
サイズ: xx [mm] [g]

29 第28位 CB03



マウス  
原奏人  
名城大学  
公認記録 1:04.133  
1point  
マイコン: ESP32系  
サイズ: 120x73x80 [mm] 520[g]

30 第29位 CA10



Ambitions v2  
田中 周吾  
早稲田大学 WMMC  
公認記録 1:05.291  
1point  
マイコン: ARM系  
サイズ: 110x76x35 [mm] 97[g]  
吸引機構あり

31 第30位 CB05



トマト  
西川 飛翠  
名城大学  
公認記録 1:21.678  
1point  
マイコン: ESP32系  
サイズ: 120x73x80 [mm] 520[g]

32 第31位 CB04



うさぎ1号  
白井 楓華  
名城大学  
公認記録 1:25.370  
1point  
マイコン: ESP32系  
サイズ: 120x73x80 [mm] 520[g]

33 第32位 CB10



Mercury v2  
照沼 裕士  
東京科学大学ロボット技術研究会Cheese  
公認記録 1:34.832  
1point  
マイコン: ARM系  
サイズ: 100x72.8x30 [mm] 90[g]  
吸引機構あり

34 第33位 CB06



らびりん  
八木 冬馬  
法政大学電気研究会  
公認記録 1:38.468  
1point  
マイコン: RX系  
サイズ: 120x73x80 [mm] 520[g]

35 第34位 CB01



Pi:Co Classic3  
青木 悠人  
公認記録 1:42.083  
1point  
マイコン: ESP32系  
サイズ: xx [mm] [g]

36 第35位 CA06



WSMvJRF-sRv1  
戸川 美紀夫  
早稲田大学 WMMC  
公認記録 1:57.262  
1point  
マイコン: ARM系  
サイズ: 104x89x163 [mm] 800[g]

37 第36位 CA04



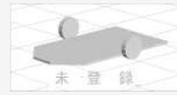
ナヌック  
塚田 唯香  
早稲田大学 WMMC  
公認記録 2:13.059  
1point  
マイコン: ARM系  
サイズ: 125x112x110 [mm] 712[g]

38 第37位 CA07



こねこ  
手塚 陽一  
早稲田大学 WMMC  
公認記録 2:14.017  
1point  
マイコン: ARM系  
サイズ: 125x112x110 [mm] 712[g]

39 第38位 CA05



BSP-1  
小田 亜佳莉  
早稲田大学 WMMC  
公認記録 2:14.059  
1point  
マイコン: ARM系  
サイズ: 125x112x110 [mm] 712[g]

40 第39位 CA12



RabbitPOM号  
長谷川 真子  
早稲田大学 WMMC  
公認記録 2:14.241  
1point  
マイコン: ARM系  
サイズ: 125x112x110 [mm] 712[g]

41 第40位 CA09



こき  
玉山 康次郎  
早稲田大学 WMMC  
公認記録 2:31.526  
1point  
マイコン: ARM系  
サイズ: 125x112x110 [mm] 712[g]

42 CA08



Passion++  
本田 匡克  
早稲田大学 WMMC  
公認記録 R  
マイコン: ARM系  
サイズ: 100x68x32 [mm] 86[g]  
吸引機構あり

43 CA11



はなまる39  
長谷川 太陽  
早稲田大学 WMMC  
公認記録 R  
マイコン: ARM系  
サイズ: 108.6x100.5x119.0 [mm] 800[g]

44 CA13



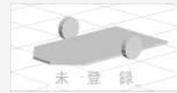
NaviRat  
佐藤 京  
早稲田大学 WMMC  
公認記録 R  
マイコン: ARM系  
サイズ: 125x112x110 [mm] 712[g]

45 CA22



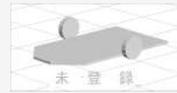
M-L55V  
川畑 太耀  
大和大学ものづくり工房  
公認記録 R  
マイコン: H8系  
サイズ: 120x90x90 [mm] 500[g]

46 CA29



小百合  
木村 紗瑛  
東京理科大学 Mice  
公認記録 R  
マイコン: ARM系  
サイズ: 100x90x50 [mm] 708[g]

47 CA30



熊猫ちゃん  
渡邊 奏太  
東京理科大学 Mice  
公認記録 R  
マイコン: ARM系  
サイズ: 110x90x90 [mm] 660[g]

48 CA32



残機  
鈴木 海翔  
東京理科大学 Mice  
公認記録 R  
マイコン: ESP32系  
サイズ: 72x90x35 [mm] 100[g]

49 CB02



ピコロン  
稲葉 暁  
東京理科大学創城理工学部中村研究室  
公認記録 R  
マイコン: ESP32系  
サイズ: 120x73x80 [mm] 520[g]

50 CB07



ネズミ  
藤原 健太  
法政大学電気研究会  
公認記録 R  
マイコン: RX系  
サイズ: 120x73x80 [mm] 520[g]

51 CB11



mini1  
片山 さくら  
慶應義塾大学ロボット技術研究会  
公認記録 R  
マイコン: ARM系  
サイズ: 79x84x50 [mm] 110[g]

52 CB12



アイボウ  
大塚 万聖  
東京工芸大学からくり工房  
公認記録 R  
マイコン: ARM系  
サイズ: 100.7x60.2x80.1 [mm] 163.2[g]

団体特別賞: 大和大学ものづくり工房  
団体特別賞: 早稲田大学 WMMC

ロボトレース競技: RT

1 第1位 RT41



hayabusa2.3  
野村 駿斗  
reRo  
公認記録 0:05.082  
優勝 10point  
マイコン: ARM系  
サイズ: 140x110x45 [mm] 150[g]  
吸引機構あり

2 第2位 RT40

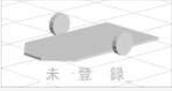
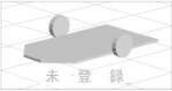
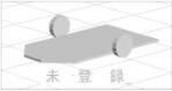


ANGo  
桜井 真希  
reRo  
公認記録 0:05.734  
準優勝 6point  
マイコン: ARM系  
サイズ: 120x100x30 [mm] 130[g]  
吸引機構あり

3 RT42



hayabusa3.0  
野村 駿斗  
reRo  
公認記録 0:05.739  
マイコン: ARM系  
サイズ: xx [mm] [g]  
吸引機構あり

4 第3位 RT37	5 第4位 RT39	6 第5位 RT43	7 第6位 RT35	8 第7位 RT38	9 第8位 RT34	10 第9位 RT02
						
ART_2 松本 晴紀 reRo 公認記録 0:05.955 第三位 4point マイコン： サイズ：xx [mm] [g] 吸引機構あり	Angelo 河内 建汰郎 reRo 公認記録 0:06.885 計測自動学会 優秀学生賞 3point マイコン： サイズ：200x120x30 [mm] 150[g] 吸引機構あり	TLR2 筒井 健翔 reRo 公認記録 0:06.927 2point マイコン：ARM系 サイズ：150x170x55 [mm] 140[g] 吸引機構あり	OMGMAX CHI HSIANG,WU National Taipei University of Technology 公認記録 0:08.677 1point マイコン：ARM系 サイズ：135x120x35 [mm] 125[g] 吸引機構あり	BN_01 柳澤 孝平 reRo 公認記録 0:10.447 日本ロボット学会 学生特別賞 1point マイコン：ARM系 サイズ：xx [mm] [g]	Andantino_1012 IFAN, CHANG Lunghwa university of science and technology 公認記録 0:10.496 1point マイコン：ARM系 サイズ：125x167x31 [mm] 130[g]	試作「美味だれ焼き鳥 かわ」 宮崎 榮大、武田、市村 しおだ野マイコンクラブ 公認記録 0:11.612 1point マイコン：RX系 サイズ：145x160x35 [mm] 150[g] 吸引機構あり
11 第10位 RT03	12 第11位 RT30	13 第12位 RT25	14 第13位 RT26	15 第14位 RT29	16 第15位 RT27	17 第16位 RT28
						
試作「美味だれ焼き鳥 もも」 武田 虎徹、宮崎、市村 しおだ野マイコンクラブ 公認記録 0:11.821 1point マイコン：RX系 サイズ：145x160x35 [mm] 150[g] 吸引機構あり	パルフェ 香取 まゆ 埼玉県立狭山工業高等学校電子機械科 公認記録 0:12.370 1point マイコン：PIC系 サイズ：180x195x45 [mm] 367[g]	Fパフェ 丸山 翔 埼玉県立狭山工業高等学校電子機械科 公認記録 0:12.394 1point マイコン：PIC系 サイズ：220x220x62 [mm] 375[g] 吸引機構あり	Strawberry parfait 内野 迅 埼玉県立狭山工業高等学校電子機械科 公認記録 0:12.766 1point マイコン：PIC系 サイズ：170x155x35 [mm] 43[g]	ちーむ友達パフェ1 鈴木 滉大 埼玉県立狭山工業高等学校電子機械科 公認記録 0:12.842 1point マイコン：PIC系 サイズ：190x187x22 [mm] 310[g]	team友達パフェ3 古橋 真寛 埼玉県立狭山工業高等学校電子機械科 公認記録 0:13.215 1point マイコン：PIC系 サイズ：173x187x20 [mm] 29.35[g]	チーム友達パフェ2 山本 優磨 埼玉県立狭山工業高等学校電子機械科 公認記録 0:13.478 1point マイコン：PIC系 サイズ：208x200x40 [mm] 308[g]
18 第17位 RT16	19 第18位 RT24	20 第19位 RT12	21 第20位 RT31	22 第21位 RT33	23 第22位 RT18	24 第23位 RT06
						
Epsilon 高橋 尚亨 東京工芸大学からくり工房 公認記録 0:14.156 1point マイコン：ARM系 サイズ：180x170x36 [mm] 140[g] 吸引機構あり	スクイード 高橋 優真 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科 公認記録 0:16.312 1point マイコン：RX系 サイズ：206x190x50 [mm] 285.8[g]	LRDX-00 渡辺 勇斗 東京工芸大学からくり工房 公認記録 0:16.908 1point マイコン：ESP32系 サイズ：135x148x30 [mm] 150[g]	winston 5 林 芸岑 公認記録 0:17.886 1point マイコン：ARM系 サイズ：116x131x25 [mm] 116[g]	BIG_COOKIE CHUN KAI,CHANG Lunghwa university of science and technology 公認記録 0:18.413 1point マイコン：ARM系 サイズ：120x120x23 [mm] 128[g]	トミCAR 富永 陸斗 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科 公認記録 0:19.111 1point マイコン：RX系 サイズ：185x192x43 [mm] 307.4[g]	スタートロボ 佐藤 日向 湘南工科大学 ロボット研究部 公認記録 0:19.961 1point マイコン：AVR系 サイズ：170x170x54 [mm] 138[g]

25 第24位 RT32



H2R  
陳奕翔  
公認記録 0:20.804  
1point  
マイコン : ARM系  
サイズ : 130x150x27 [mm] 142[g]

26 第25位 RT04



LineLight  
林康平  
京都コンピュータ学院 制御通信部CINCS  
公認記録 0:23.801  
1point  
マイコン : ARM系  
サイズ : 113.275x179.00x49.442 [mm] 130[g]  
吸引機構あり

27 第26位 RT11



夢羅  
柴田翔  
東京工芸大学からくり工房  
公認記録 0:24.885  
1point  
マイコン : ARM系  
サイズ : 161x131.5x84.5 [mm] 700[g]

28 第27位 RT08



sit02  
佐藤歩  
湘南工科大学ロボット研究部  
公認記録 0:24.909  
1point  
マイコン :  
サイズ : xx [mm] [g]

29 第28位 RT14



しめじver.2  
篠原比呂  
東京工芸大学からくり工房  
公認記録 0:25.722  
1point  
マイコン : ARM系  
サイズ : 193x165x85 [mm] 716.0[g]

30 第29位 RT21



ナックルダスター  
柳田拓海  
埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科  
公認記録 0:27.457  
1point  
マイコン : RX系  
サイズ : 107x150x50 [mm] 197[g]

31 第30位 RT23



SayGo  
鈴木聖悟  
埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科  
公認記録 0:29.066  
1point  
マイコン : RX系  
サイズ : 159x186x45 [mm] 305.7[g]

32 第31位 RT07



SITゼロin湘南\_2024  
椎名礼  
湘南工科大学 ロボット研究部  
公認記録 0:30.092  
1point  
マイコン : AVR系  
サイズ : 170x170x54 [mm] 138[g]

33 第32位 RT20



ぐりこ  
大井彩奈  
埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科  
公認記録 0:31.527  
1point  
マイコン : RX系  
サイズ : 107x150x50 [mm] 197.3[g]

34 RT15



Savoia S.21SC  
高橋尚亨  
東京工芸大学からくり工房  
公認記録 0:31.936  
1point  
マイコン : ARM系  
サイズ : 155x250x80 [mm] 723[g]

35 第33位 RT22



カプトムシ  
森遥人  
埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科  
公認記録 0:33.504  
1point  
マイコン : RX系  
サイズ : 120x148x48 [mm] 200.5[g]

36 第34位 RT19



sansan  
原田優月  
埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科  
公認記録 0:34.207  
1point  
マイコン : RX系  
サイズ : 110x150x50 [mm] 197.2[g]

37 第35位 RT10



Sailfish  
塩野海人  
東京工芸大学からくり工房  
公認記録 0:37.757  
1point  
マイコン : ARM系  
サイズ : 150x135x60 [mm] 680[g]

38 第36位 RT17



しなGO  
八巻光寿  
埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科  
公認記録 0:40.584  
1point  
マイコン : RX系  
サイズ : 115x172x34 [mm] 207.7[g]

39 第37位 RT01



響RT  
山口拓也  
大阪電気通信大学 伊藤研究室  
公認記録 0:49.966  
1point  
マイコン : ESP32系  
サイズ : 100x190x38 [mm] 117[g]

40 第38位 RT05



CC\_LTHII ~Beetle~  
中江友則  
京都コンピュータ学院 制御通信部CINCS  
公認記録 1:14.603  
1point  
マイコン :  
サイズ : 182x100x52 [mm] 300[g]  
吸引機構あり

41 RT09



Andante  
佐藤雅弥  
東京工芸大学からくり工房  
公認記録 R  
1point  
マイコン : ARM系  
サイズ : 160.0x131.5x84.5 [mm] 700[g]

42 RT13



D\_lightningVer.1  
稲垣航成  
東京工芸大学からくり工房  
公認記録 R  
1point  
マイコン : ARM系  
サイズ : 165x72x50 [mm] 160[g]

43 RT36



ぼん  
中良介  
reRo  
公認記録 R  
1point  
マイコン :  
サイズ : xx [mm] [g]

団体特別賞：しおだ野マイコンクラブ  
団体特別賞：Lunghwa university of science and technology

参加者の方へ：  
参加者データベースはリアルタイムで更新されます。このページを再読み込みしても申込みロボットが表示されない場合は、登録に失敗していますので再度登録操作をしてください。  
テクニカルデータは登録締切時点のデータを公開しています。

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内



[戻る](#)

## マイクロマウス2024 地区大会・学生大会の記録

記号 R：リタイア T：タイムオーバー F：ゴール不停止

### 2024年度マイクロマウス関西地区大会

開催日：2024年7月20日（土）試走会/7月21日（日）大会

会場：大阪電気通信大学 寝屋川キャンパス

[大会Webサイト](#)

[参加ロボットのテクニカルデータ](#)

#### マイクロマウス競技

順位	ロボット名	参加者名	グループ名	Best	賞	1	2	3	4	5
1	djtkuwaganon_act5F	高橋 良太		0:02.499	優勝	0:29.297	0:02.631	0:02.516	0:02.499	0:02.500
2	Fantom4th	松井 祐樹	D-The-Star	0:02.510	2位	0:36.274	0:02.643	0:02.544	0:02.510	0:02.513
3	Spangle v5.1	徳永 弦久	KadoMakers/技術チャレンジ部	0:03.271	3位	0:33.729	0:03.966	0:03.433	0:03.344	0:03.271
4	Sylphy Echo	古川 大貴	D-The-Star	0:03.457	4位	0:34.948	R	0:03.811	0:03.457	R
5	白銀兎	福田 真悟	Mice Busters / K-MC部	0:03.488	5位	0:42.347	R	R	0:03.488	R
6	こじまうす19	小島 宏一		0:03.510	6位	0:53.185	0:06.079	0:03.545	0:03.510	R
7	proto-type7 ver.2	浜砂 智		0:03.740		0:37.123	0:03.740	R	R	R
8	しゅべるまへじゅにあ ぶいつー	今井 康博	D-The-Star	0:04.405		0:36.624	0:04.948	0:04.662	0:04.405	R
9	Axi	須賀 裕文	D-The-Star	0:08.347		0:38.768	0:08.347	R	R	
10	マッキーマウスv2.0	横原 豊	アールティマウス部/Blue Cheese	0:20.943		1:02.549	0:22.550	0:20.943	0:21.939	R
11	β2	山下 浩平		0:22.762		0:22.762	R	R	R	R
12	当たり屋	小川 悠真	神戸市立科学技術高等学校科学技術研究会	0:28.643	特別賞、高校生特別賞	0:28.654	0:28.643	0:28.652	R	R
13	HM-2020改	西崎 伸吾	厚木ロボット研究会	0:33.347		0:56.521	0:34.780	0:33.347	1:04.278	
14	maelstrom_vv	三村 祐希也	神戸市立科学技術高校科学技術研究会	0:34.206		0:34.206	R	R	R	R
15	佐野エトマト	小谷樹輝	佐野工科高校	0:38.165		0:56.372	1:05.711	0:38.165	0:40.529	T0:39.009
16	Zirconoria	中川 範晃	アールティマウス部	0:41.338		0:41.365	R	0:41.338	0:51.787	R
17	みねこ	小島 みひろ		0:42.351		0:55.065	0:44.598	0:42.351		
18	DURANDAL	笹谷禎伸	からくり工房A:Mac	0:42.497		R	0:48.905	R	0:42.497	
19	ロング21号機	小峰 直樹		0:46.920		0:46.920	R	R	R	R
20	Y-cube	畠井 悠希	関西学院大学ロボコンサークルAIMEIBA	0:47.413	特別賞	R	R	0:47.413	R	R
21	佐野エメロン	吉本 龍輝	大阪府立佐野工科高校機械工作部	0:51.640		R	R	0:55.635	0:51.640	R
22	なんか小さくてわからないやつ	中西健心	大阪電気通信大学 自由工房	0:56.293		1:14.180	0:56.293	T0:55.748		
23	P-cube1	大串 知矢	関西学院大学ロボコンサークル AIMEIBA	1:06.590		1:49.834	1:06.597	1:06.590		
24	ハム	湯山 太智	K-MC部	1:07.065		1:07.065	R	R	R	
25	名無しのvi:co v2 (仮)	久保木 駿	大阪電気通信大学 自由工房	1:43.413		1:43.413				
26	M-cube6	吉峰拓斗	関西学院大学ロボコンサークルAIMEIBA	1:47.269		R	R	R	1:47.269	R
27	はんしんよく (半身浴) Pi:CoV2	いとう ひさし		1:49.712		1:49.712	T1:14.516			
28	ピグリム1号	諏訪部 悠大		1:49.725		1:49.725	T1:14.530			
29	M-cube4	幸 朋輝	関西学院大学ロボコンサークルAIMEIBA	2:27.199		R	02:27.199	T1:51.043		
30	M-cube5	柚木 涼羽	関西学院大学ロボコンサークルAIMEIBA	2:35.863		2:35.863	R	T2:02.866		
31	SOLID	綿谷 良太		2:36.110	特別賞	2:36.110	R			
	Zirconia-Blue	合田 直史	Freedom KOBo	R		R				
	Zirconia2kai	谷口 野歩		R		R				
	ExtraIce-4	飯田 一輝	からくり工房A:Mac	R		R	R	R	R	R
	BlueLight	林 康平	京都コンピュータ学院 制御通信部CINCS	R		R				

エントリー：35 参加：35 完走：31

#### クラシックマウス競技

順位	ロボット名	参加者名	グループ名	Best	賞	1	2	3	4	5
1	すたすたねずみ ver.1.02	合田 直史	Freedom kOBo	0:10.205	優勝	R	0:22.875	R	0:10.205	R
2	Lalvandert+a	宮崎 淳	東京工芸大学からくり工房	0:10.252	2位	0:11.879	R	0:10.252	R	R
3	黒鉄参式	赤尾 健太	Ex-machina	0:10.891	3位、特別賞	R	R	R	0:10.891	R
4	騷速	坂上 公哉	大阪電気通信大学 自由工房	0:19.271	4位、特別賞	0:25.088	R	0:25.071	0:19.271	T0:19.244
5	マグロ	宇藤 寿宗	大阪電気通信大学 自由工房	0:20.815	5位	R	1:12.390	0:20.815		
6	YA5 IKAROS改	荒井優輝	からくり工房A:Mac	0:21.192	6位	0:21.192	R	R	R	R
7	ムブアイ	勝又 洋介	Mのマウス部	0:21.369	特別賞	0:30.580	0:24.989	0:24.908	0:21.369	T0:21.405
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式会社	0:27.114		0:32.280	0:27.114	R	R	R
9	近畿能開大	片岡 廣二	近畿職業能力開発大学校	0:27.765		1:09.693	0:27.765			
10	Aマイクロマウス	Azza ashour		0:33.134		1:02.513	0:33.134			
11	鱒	堂本 剛志	大阪電気通信大学 自由工房	0:38.242		0:53.513	0:45.700	0:38.242		
12	GOAL	大橋 磨人	大阪電気通信大学 自由工房	0:39.705	特別賞	0:42.352	0:39.731	0:39.705		
13	ごつがり	中西 健心	大阪電気通信大学 自由工房	0:40.315		1:04.158	R	R	0:41.003	0:40.315
14	でんちゅう	木田 裕大	大阪電気通信大学 自由工房	0:41.298		0:44.955	0:42.402	0:41.664	0:41.298	
15	響CM	山口 拓也	大阪電気通信大学 自由工房	0:41.313		1:04.262	0:41.984	0:41.313		
16	電ノ鼠	山之内 咲人	大阪電気通信大学 自由工房	0:41.865		0:46.463	0:41.865			
17	unblur	余村 亮	ソラド株式会社	0:45.140		0:45.140	R	R	R	R
18	ラオシューロン	笹村 遼空	大阪電気通信大学 自由工房	0:45.362		0:52.669	0:45.425	0:45.362		
19	駄菓子運搬機くん	久世 実優	大阪電気通信大学 自由工房	0:45.645		1:15.169	0:45.645	0:45.673		
20	モルモル2号	須内 結子	大阪電気通信大学 自由工房	0:45.648		1:15.538	0:45.648			
21	聖獣シャイニングドラゴン	杉本 榮太	大阪電気通信大学 自由工房	0:45.842		0:53.119	0:45.921	0:45.842		
22	レッドスター	谷口 幸士郎	大阪電気通信大学 自由工房	0:45.885		1:16.944	0:45.885			
23	chipstar Ver.2.0	竹内 智亮	大阪電気通信大学 自由工房	0:51.449		1:35.313	0:51.449			
24	ハイスペックα	岸田 純弥	大阪電気通信大学 自由工房	0:58.029		R	1:40.425	0:58.029		
25	くるま	菊池 斗真	大阪電気通信大学 自由工房	0:59.064		1:57.462	0:59.064			
26	Mercury	高榮 陽平	大阪電気通信大学 自由工房	1:00.374		1:09.158	1:00.374			
27	ヒビ	吉田 拓磨	大阪電気通信大学 自由工房	1:04.873		1:09.134	1:04.873			
28	RapidRunner	山本 宇恭	大阪電気通信大学 自由工房	1:07.145		R	1:07.145	R		
29	ラットロボット	田中 翔麒	大阪電気通信大学 自由工房	1:09.162		R	R	R	1:09.162	
30	鼠が如く	中村 悠	大阪電気通信大学 自由工房	1:11.303		R	R	R	1:11.303	
31	マウスくん	中谷 祐太	大阪電気通信大学 自由工房	1:14.961		1:48.258	1:14.961			
32	KYMOUSE	菊地 佑真	大阪電気通信大学 自由工房	1:15.110		1:15.110	1:23.383			
33	クイックスター	西川 明義	大阪府立城東工科高校	1:24.280		1:30.091	1:24.280	T1:24.289		
34	マイクロマウスツクちゃん	徳永 弦久	KadoMakers/技術チャレンジ部	1:30.164		1:30.164				
35	M-L55V	川畑 太輝	大和大学ものづくり工房	1:31.449		R	1:31.449			
36	ぜんしんよく (全身浴) BU4	いとう ひさし		1:37.296		1:37.296				
37	だいふく	久保木 駿	大阪電気通信大学 自由工房	2:03.787		R	2:03.787			
	ToRT	田中 大喜	大阪電気通信大学 自由工房	R		R	R	R	R	R
	Roll Alone	藤本 裕人	大阪電気通信大学 自由工房	R		R	R	R	R	R
	初号機	高垣 虎太郎	大阪電気通信大学 自由工房	R		R	R	R	R	R
	Explorer	藤形 悠生	大阪電気通信大学 自由工房	R		R	R	R	R	R
	走り続けるマウス	才田 和輝	大阪電気通信大学 自由工房	R		R	R	R	R	R
	Ariadne	坂上 公哉	大阪電気通信大学 自由工房	R		R	R			
	やまもこ号	山本 耕平	大阪電気通信大学 自由工房	K						
	ロボ1	後藤 鈴芽	大阪電気通信大学 自由工房	K						
	IMI3	猪野 貴之	からくり工房A:Mac	K						
	近能大マウス (仮)	福岡 幸奈		K						

エントリー：47 参加：46 完走：37

#### ロボトレース競技

順位	ロボット名	参加者名	グループ名	Best	賞	1	2	3	4	5
1	素揚げタコ	荒川 拓海	揚げたこ	0:12.981	優勝	0:38.938	0:12.981	R	R	R
2	RedSpecial	猪野 貴之	からくり工房A:Mac	0:13.265	2位、特別賞	0:13.265	R	R	R	0:13.323
3	ロボ太郎	松本 怜士	大阪府立城東工科高校	0:17.278	3位、高校生特別賞	0:17.278	R	0:18.254	R	
4	Savoia S.21SC	高橋 尚亨	東京工芸大学からくり工房	0:17.817	4位	0:17.817	R	R		
5	シンプルファイター	近藤 隆路	(株) シンプルファイター	0:23.682	5位	0:43.872	0:28.373	0:23.682	T0:30.504	
6	シロえもん	大谷 優翔	大阪府立高津高等学校	0:27.582	6位、高校生特別賞	R	0:34.406	R	0:27.582	R

7	響RT	山口 拓也	大阪電気通信大学 伊藤研究室	0:28.436	特別賞	0:42.867	0:35.018	0:30.558	0:28.436	T0:26.536
8	Bit2	曾山 風太	福井大学カラクリ工房I.Sys	0:28.707		0:28.817	0:28.707	R		
9	転生したらトレーニングトレーサーだった件	藤澤 彰宏		0:32.015		0:34.437	0:32.015	R	0:32.325	
10	CONV	中原 悠希	からくり工房I.Sys	0:33.390		0:33.767	0:33.613	0:35.090	0:33.390	
11	AGVP2	清水 祐亮	からくり工房A:Mac	0:41.776		0:50.412	0:49.263	0:41.776		
12	にっこうよく(日光浴)ESP	いとう ひさし		0:42.820		0:51.181	R	0:42.820	R	T0:36.721
13	まるすけ	木村 優太	大阪府立高津高等学校	1:01.606		1:01.606	R	R	R	
14	すずつき	新谷 健太郎	大阪電気通信大学 自由工房	1:11.695		1:11.695	1:15.929			
15	きゃみ	神谷 秀輝	大阪府立城東工科高校	1:14.095		1:14.095	R	R		
16	我龍天晴	丸岡 大那	大阪府立城東工科高校	1:24.097		1:24.097	T1:24.953			
17	RB01	伊藤 駿	大阪府立城東工科高校	1:28.643		1:28.643	R	R		
	TR-2024CAM	西崎 伸吾	厚木ロボット研究会	R		R	R	R	R	R
	JT-Tracer	富田 純平		R		R				
	Collabo_Cleaner_LT	中江友則	京都コンピュータ学院 制御通信部CINCS	R	特別賞	R	T1:15.879			
	SOLID	綿谷 良太		R		R				
	無旋Drive03	鈴木 亮	特殊移動機械製作所	R		R				
	Tracer-S3	北川 幸輝	福井大学からくり工房I.Sys	R		R	R	R		
	chepengo	増田 泰人	福井大学からくり工房I.Sys	R		R	R	R	R	
	APOLLON	藤澤 彰宏		R		R	R	R	R	R
	発見一番星	山口 凌駕	大阪府立城東工科高校	K						
	aldebaran	高村 紀之		K						
	宇多野	西島 賢太郎		K						
	BIT3	百田 篤志	からくり工房I.Sys	K						

エントリー：29 参加：25 完走：17

### 第37回 中部初級者大会

開催日：2024年9月1日（日）  
会場：名古屋工学院専門学校 10号館

[大会Webサイト](#)

[参加ロボットのテクニカルデータ](#)

【中止】

### 第41回 マイクロマウス北陸信越地区大会

開催日：2024年9月28日（土）試走会/9月29日（日）大会  
会場：新潟コンピュータ専門学校

[大会Webサイト](#)

[参加ロボットのテクニカルデータ](#)

#### マイクロマウス競技

順位	ロボット名	参加者名	グループ名	Best	賞	1	2	3	4	5
1	djtkuwaganon_act5F	高橋 良太		0:02.791	優勝	1:04.499	0:03.002	R	0:02.791	R
	djtkuwaganon_act5E	高橋 良太		0:03.025		1:03.004	0:03.500	0:03.144	0:03.025	0:03.041
2	Spangle v5.2	徳永 弦久	KadoMakers/技術チャレンジ部	0:03.470	第2位	0:28.853	0:04.392	R	R	0:03.470
3	こじまうす18	小島 宏一		0:03.559	第3位	0:32.066	0:03.954	0:03.797	R	0:03.559
	こじまうす19	小島 宏一		0:03.600		0:33.284	R	0:04.101	0:03.649	0:03.600
4	Banshee.SSS	平松 直人	D_structions/Mice Busters	0:03.709	特別賞	0:27.869	0:03.886	0:03.733	R	0:03.709
5	班渠2	佐藤 翔	アールティマウス部	0:19.998		0:29.202	0:19.998	R	R	R
6	マッキーマウスv2.0	横原 豊	アールティマウス部/Blue Cheese	0:21.174		0:40.291	0:26.064	0:21.174	R	T0:26.077
7	maelstrom_vv	三村 祐希也	神戸市立科学技術高校科学技術研究会	0:27.074		0:35.840	R	R	0:27.074	R
8	Akaconia	菅原 昌弥		0:29.241		1:05.602	0:29.241	1:10.390		
9	ロング22号機	小峰 直樹		0:32.236		0:32.236	R	R	R	R
10	DURANDAL	笹谷 禎伸	からくり工房A:Mac	0:41.075	特別賞	0:41.075	R	0:41.081	R	
11	レンタルハムスター	野中 海生	reRo	1:07.924		R	1:07.924	T01:07.949		
12	みねこ	小島 みひろ		1:27.935		1:27.935	T01:28.610			
13	Zirconoria	中川 範見	アールティマウス部	1:54.788		1:54.788	R	R	R	

エントリー：14 参加：14 完走：14

#### クラシックマウス競技

順位	ロボット名	参加者名	グループ名	Best	賞	1	2	3	4	5
1	Lalvandert+	宮崎 淳	東京工芸大学からくり工房	0:09.305	優勝	R	R	0:24.423	0:09.305	R
2	TYU三郎・改	小川 靖夫		0:24.612	第2位	1:31.072	R	0:24.637	0:24.612	T0:24.550

3	プロトココア	森本 勇輝	東京工芸大学からくり工房	0:34.513	第3位	1:00.108	0:34.513	R	R	R
4	初チューミマイ	中原 弘貴	株式会社アールティ	0:36.291		0:36.700	0:36.698	R		0:36.291
5	Elizabeth	島田未伶	東京工芸大学からくり工房	0:50.483		0:50.483	R	R	R	R
6	マイクロマウスツッパッ	徳永 弦久	KadoMakers/技術チャレンジ部	1:05.051		1:18.542	1:05.051			
7	mini1	片山 さくら	慶應義塾大学ロボット技術研究会	1:22.888		1:23.309	1:22.888			
	TYU三郎	小川 靖夫		1:33.709		R	R	1:33.709	R	
	TYU三郎・改type2	小川 靖夫		1:37.283		1:37.283	R			
	マル秘 (開発中)	小川 靖夫		R						
	からくり標準機2号	佐藤 凛	東京工芸大学からくり工房	K						

エントリー：11 参加：10 完走：9

#### ロボットレース競技

順位	ロボット名	参加者名	グループ名	Best	賞	1	2	3	4	5
1	APOLLON	藤澤 彰宏		0:04.455	優勝	0:21.459	0:05.200	0:04.573	0:04.501	0:04.455
2	NCC-MT	皆川 翔希也	新潟コンピュータ専門学校	0:09.615	第2位	0:12.876	0:09.615	0:09.920	0:09.932	R
3	NCC-KS	片山 昂	新潟コンピュータ専門学校	0:09.658	第3位	0:12.822	0:09.658	0:09.768	R	R
4	NCC-003	谷内田 茂成	新潟コンピュータ専門学校	0:10.295		0:12.870	F0:12.222	0:10.295	F0:12.370	R
5	NCC-NA	中村 アトム	新潟コンピュータ専門学校	0:11.037		0:12.991	0:17.867	0:11.037	R	R
6	Klic_RT_v2	影山 夏樹	極東技術結社新潟支部	0:13.335		0:19.432	0:13.669	0:13.418	0:13.335	T0:13.232
7	LRDX-00	渡辺 勇斗	東京工芸大学からくり工房	0:21.156		0:23.182	R	0:21.156	R	R
8	Tempest	藤澤 彰宏		0:21.723		0:21.723	0:21.736	0:21.727		
9	ModelZero	田中 洋輔		0:22.643		0:23.215	0:22.643	R		
10	トレ三郎	小川 靖夫		0:23.839		0:36.982	0:23.839	R	R	R
	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	0:28.576		0:28.576	R	0:28.585	R	T0:28.587
11	Savoia S.21SC	高橋 尚亨	東京工芸大学からくり工房	0:35.118	特別賞	0:35.118	R	F00:18.587	T00:35.129	
	Re:初心者キットから始めるロボット生活	藤澤 彰宏		1:08.641		1:09.584	1:08.641			
	DprotoVer.1	稲垣 航成	東京工芸大学からくり工房	R		R	R	R		

エントリー：14 参加：14 完走：13

### 第37回マイクロマウス東北地区大会

開催日：2024年10月5日（土）試走会/10月6日（日）大会

会場：タスパークホテル

[大会Webサイト](#)

[参加ロボットのテクニカルデータ](#)

#### マイクロマウス競技

順位	ロボット名	参加者名	グループ名	Best	賞	1	2	3	4	5
1	djtkuwaganon_act5E	高橋 良太		0:02.302	優勝	1:10.524	0:02.552	0:02.338	0:02.323	0:02.302
	djtkuwaganon_act5F	高橋 良太		0:02.308		1:33.132	0:02.488	0:02.330	0:02.334	0:02.308
2	こじまうす18	小島 宏一		0:02.930	準優勝	1:19.421	0:03.188	0:02.930	R	0:02.970
3	Sylphy Echo	古川 大貴	D-The-Star	0:03.158	第3位	0:23.338	R	0:03.414	0:03.158	R
4	しゅべるま〜じゅにあ ぶいつー	今井 康博	D-The-Star	0:04.087		R	0:20.979	0:04.425	0:04.087	R
5	ロング22号機	小峰 直樹		0:06.353		0:38.580	0:07.126	R	R	0:06.353
6	さくらねずみ 玄1	佐倉 俊祐	MiceBusters	0:07.176	特別賞	0:44.875	0:07.731	0:07.734	0:07.358	0:07.176
7	班渠2	佐藤 翔	アールティマウス部	0:08.149		0:29.970	0:10.748	0:08.185	0:08.149	R
8	Akaconia	菅原 昌弥		0:16.948		0:53.602	0:46.740	0:16.948	R	
9	桃姫2	宇都宮 正和	D-The-Star	0:18.352		0:18.352	R	R	R	R
10	例の青いPi:co	青木 政武	アールティマウス部	0:19.834		R	1:28.659	0:19.834	T0:17.009	
11	Zirconoria	中川 範規	アールティマウス部	0:20.410		0:24.754	0:20.410	0:34.704	R	
12	zirconiaV2.0	西岡 詩珠	東京理科大学 Mice	0:21.637		R	R	R	0:21.637	R
	こじまうす19	小島 宏一		0:27.252		R	R	R	0:27.252	R
14	Canonboy	小峰 龍之介	東京理科大学 Mice	0:28.362		R	R	0:28.362		
15	とらねこ大将	須田 晃弘	東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI	0:30.223		R	0:30.223	R	R	R
	紫電Neo	宇都宮 正和	D-The-Star	0:58.263		R	0:58.263	R		
16	みねこ	小島 みひろ		1:01.874		R	1:01.874			
	ジルコ	谷口 蓮子		R						
	Lazuri	谷口 野歩		R		R				
	BlueSky	木村 威	D_structions / 早稲田大学 WMMC	R		R				
	EGRESS2023	横山 直幸	ながいファン倶楽部	R		R	R	R	R	R
	EXTRAICE5A	飯田 一輝	からくり工房A:Mac	K						

エントリー：23 参加：22 完走：18

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	参加者名	グループ名	Best	賞	1	2	3	4	5
1	雪風8A	中島 史敬		0:03.940	優勝	0:19.928	0:04.150	R	0:04.054	0:03.940
	雪風8AS	中島 史敬		0:04.474		0:18.958	R	0:04.474	0:18.944	
2	KOGUMA-CHAN	須田 晃弘	東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI	0:04.983	準優勝	0:26.553	R	R	R	0:04.983
3	YA5 IKAROS改	荒井優輝	からくり工房A:Mac	0:05.210	第3位	0:22.284	F0:05.865	0:05.852	R	0:05.210
4	しゅべるま〜	今井 康博	D-The-Star	0:05.451		1:28.927	0:05.451	R	R	
5	STUmu	寛澤 駿		0:12.073	特別賞	0:39.785	0:13.095	0:13.024	0:12.584	0:12.073
6	Pi:Co Classic 4(仮)	青木 政武	アールティマウス部	0:15.228		0:39.293	0:18.441	0:16.480	0:16.432	0:15.228
7	Meteorboy	小峰 龍之介	東京理科大学 Mice	0:15.273		0:26.583	R	0:15.273	R	R
8	パールホワイト	西岡 詩珠	東京理科大学 Mice	0:16.123		0:31.377	0:16.123	R	T0:15.998	
9	YN1号	中村 有輝	早稲田大学 WMMC	0:20.311		0:37.801	0:20.355	0:39.209	0:20.311	T0:20.299
10	ムプアイ	吉重 元	Mのマウス部	0:27.095		0:45.136	0:27.101	0:27.095	T0:23.206	
11	Pi:Co Classic 3s	中村 壮汰	株式会社アールティ	0:46.154		1:02.375	1:20.549	0:46.154		
12	SYW	蒲生 郷		0:53.467		0:53.467	R	R	R	R
13	TYU三郎・改	小川 靖夫		1:07.396		1:07.396	R	R	R	R
14	EGRESS2024	横山 直幸	ながいファン倶楽部	1:58.882		1:58.882	R	R		
	TYU三郎	小川 靖夫		3:10.059		3:10.059	R	R	R	
	熊猫ちゃん	渡邊 奏太	東京理科大学Mice	R		R	R	R	R	R
	Ambitions	田中 周吾	早稲田大学 WMMC	R		R	R	R	R	R
	頑張れJRF号	戸川美紀夫	早稲田大学 WMMC	R		R	R	R	R	R

エントリー：17 参加：17 完走：14

クラシックマウス競技 フレッシュマンクラス

順位	ロボット名	参加者名	グループ名	Best	賞	1	2	3	4	5
1	卯月紅	奥村 耀	株式会社アールティ	0:30.697	優勝	0:45.870	0:33.399	0:30.697	R	R
2	Mice_Beginner_Model	磯崎 龍也	東京理科大学 Mice	0:39.546	準優勝	0:39.696	0:39.546	0:39.572	T0:39.684	
3	Unlimited	大池 夏葵	早稲田大学 WMMC	0:50.371		R	0:50.414	0:50.371		
4	タロノスケスケ	篠崎祐太郎	東京理科大学 Mice	1:22.132		1:22.132	1:22.164			
	荒風	中澤 幸大	早稲田大学 WMMC	R		R	R	R		

エントリー：5 参加：5 完走：4

ロボットレース競技

順位	ロボット名	参加者名	グループ名	Best	賞	1	2	3	4	5
1	APOLLON	藤澤 彰宏		0:03.431	優勝	0:14.952	0:04.367	0:03.637	0:03.558	0:03.431
2	VLT- 2	宇都宮 正和	D-The-Star	0:06.008	準優勝	0:17.707	0:07.829	R	0:06.930	0:06.008
3	SimpleTracer_Turbo	平井 雅尊	D-The-Star	0:10.655	第3位	0:12.256	0:11.256	0:10.911	0:10.655	
4	美影2.....だったモノ	中島 史敬		0:10.780		0:18.095	0:11.385	0:11.189	0:10.937	0:10.780
5	佐藤f	佐藤 圭	やまがたロボットクラブ	0:17.507		R	0:17.523	0:17.507	0:17.641	
6	高内f	高内 敬祐	やまがたロボットクラブ	0:17.890		R	0:18.659	0:17.890	0:18.050	R
7	トレ三郎	小川 靖夫		0:19.458		0:26.376	0:19.720	0:19.500	0:19.458	0:19.483
8	山工電気	川村 侑輝	山形工業高校	0:22.398		R	R	0:22.398	R	R
	俺のトレーサーがこんなに賢いわけがない	藤澤 彰宏		0:49.619		0:51.722	0:49.619	T0:50.071		
	桜井f	桜井 里菜	やまがたロボットクラブ	R		R	R	R	R	R
	無旋Drive03改	鈴木 亮	特殊移動機械製作所	R						

団体賞：やまがたロボットクラブ

エントリー：11 参加：11 完走：8

第33回マイクロマウス九州地区大会

開催日：2024年10月26日（土）試走会／10月27日（日）大会

会場：熊本高等専門学校 熊本キャンパス

[大会Webサイト](#)

[参加ロボットのテクニカルデータ](#)

マイクロマウス競技

順位	ロボット名	参加者名	グループ名	Best	賞	1	2	3	4	5
1	djtkuwaganon_act5F	高橋 良太		0:01.672	優勝	0:23.594	0:01.779	0:01.672	0:01.672	R
	djtkuwaganon_act5E	高橋 良太		0:01.754		0:23.480	0:01.840	0:01.775	0:01.757	0:01.754
	djtkuwaganon_act5G	高橋 良太		0:01.777		0:24.463	0:01.824	0:01.789	0:01.787	0:01.777
2	こじまうす19	小島 宏一		0:01.885	準優勝	0:30.544	0:02.849	0:01.920	0:01.885	0:01.893

	こじまうす18	小島 宏一		0:02.215		0:32.820	0:02.570	0:02.397	0:02.215	0:02.347
3	type7	浜砂 智		0:02.435	第3位、支部長賞	0:39.322	0:02.724	R	0:02.451	0:02.435
	proto-type7 ver.2	浜砂 智		0:02.580		0:39.361	0:02.663	R	0:02.580	R
	type6	浜砂 智		0:02.652		0:38.442	0:03.136	0:02.652	R	R
4	しゅべるま〜じゅにあ ぶい つー	今井 康博	D-The-Star / MiceOB	0:02.908		0:28.300	0:03.326	0:02.908	0:02.928	0:02.919
5	ロング22号機	小峰 直樹		0:03.208		0:34.885	R	0:03.408	0:03.208	R
6	CyberRat 1.1	長崎 悠歩	早稲田大学 WMMC	0:08.005		0:47.855	0:08.237	0:08.011	0:08.005	0:08.031
7	DURANDAL	笹谷禎伸	からくり工房A:Mac	0:17.511		0:51.428	0:19.868	0:19.197	0:17.511	
8	maelstrom_vv	三村 祐希也	神戸市立科学技術高校科学技術研究会	0:34.316		0:34.316	R	R	R	R
9	はんしんよく (半身浴) Pi:CoV2	いとう ひさし		0:40.929		1:36.541	0:40.929	0:40.933		
10	みねこ	小島 みひろ		0:58.054		0:58.054				
	はんしんよく (半身浴) BU3	いとう ひさし		1:48.642		R	1:48.642	R		

エントリー：16 参加：16 完走：16

#### クラシックマウス競技

順位	ロボット名	参加者名	グループ名	Best	賞	1	2	3	4	5
1	Nightfall-Lite	長崎 悠歩	早稲田大学 WMMC	0:09.538	優勝	1:19.021	0:11.062	R	0:09.538	R
	Nightfall	長崎 悠歩	早稲田大学 WMMC	0:19.917		1:31.088	0:19.917	R	0:23.432	R
2	KNCT-MM2DC	葉山清輝	熊本高専	0:42.057	準優勝	3:53.412	0:42.057			
3	びこまうす	大野 蒼	ポリテク高知	0:53.562	第3位、特別賞	1:57.761	0:58.604	0:53.562		
4	おっちょこちよいPico	アイン クアン	株式会社アールティ	1:10.795		1:10.795	R	R	R	R
	ぜんしんよく (全身浴) BU4	いとう ひさし		R		R	R			
	しゅべるま〜じゅにあ ぶい つー	今井 康博	D-The-Star / MiceOB	R		R	R	R		
	福正初号機	福正 拓和	ポリテク高知	R		R	R	R	R	R
	漸進マウス	筒井 賢仁	ポリテク高知	R		R	R	R	R	R
	原石	高橋 一瑛	ポリテク高知	R		R	R	R	R	R
	MAX	ブラクストン 月海	熊本大学大川研究室	R		R				

エントリー：11 参加：11 完走：5

#### ロボットレース競技

順位	ロボット名	参加者名	グループ名	Best	賞	1	2	3	4	5
1	APOLLON	藤澤 彰宏		0:04.822	優勝	0:16.690	0:08.989	0:05.957	0:04.822	
	Tempest	藤澤 彰宏		0:07.397		0:16.326	0:12.145	0:12.142	0:08.351	0:07.397
2	KNCT-RT1	葉山清輝	熊本高専	0:20.335	準優勝	0:21.686	0:20.335	R		
3	PicoTracer Neo	後藤 健吾	FreedomekOBo	0:27.365	第3位	0:52.132	0:28.913	0:27.365	R	
	ありふれたトレーニングト レーサで世界最強	藤澤 彰宏		0:52.293		0:55.688	0:52.293			

エントリー：5 参加：5 完走：5

### 第41回マイクロマウス中部地区大会

開催日：2024年11月2日（土）試走会/11月3日（日・祝）大会

会場：名古屋工学院専門学校 10号館

[大会Webサイト](#)

[参加ロボットのテクニカルデータ](#)

#### マイクロマウス競技

順位	ロボット名	参加者名	グループ名	Best	賞	1	2	3	4	5
1	djtkuwaganon_act5F	高橋 良太		0:02.943	優勝，第一の勇者賞	0:44.288	0:02.998	0:02.960	0:02.943	R
2	Fantom4th	松井 祐樹	D-The-Star	0:03.043	準優勝	0:32.076	0:03.270	R	0:03.122	0:03.043
	djtkuwaganon_act5E	高橋 良太		0:03.073		0:44.717	0:03.229	0:03.073	R	
3	BlueSky	木村 威	D_structions / 早稲田大学 WMMC	0:03.489	第三位，第二の勇者賞	0:50.897	0:04.928	R	0:03.892	0:03.489
4	Spangle v5.3	徳永 弦久	KadoMakers/技術チャレンジ部	0:03.497	第三の勇者賞	0:51.974	0:03.587	0:03.546	0:03.497	
5	Astraea	平松 直人	D_structions/Mice Busters	0:03.681	特別賞	0:43.163	0:03.771	0:03.700	0:03.703	0:03.681
6	こじまうす19	小島 宏一		0:03.837		0:36.918	0:05.504	R	R	0:03.837
7	紫電Neo	宇都宮 正和	D-The-Star	0:03.852	特別賞	0:44.167	0:04.120	0:03.945	0:03.852	0:03.868
	桃姫2	宇都宮 正和	D-The-Star	0:03.857		0:44.000	0:03.857	R	R	R
8	Banshee.SSS	平松 直人	D_structions/Mice Busters	0:04.354		0:42.947	0:04.354	R	R	R
9	Sylphy Echo	古川 大貴	D-The-Star	0:04.696		0:46.692	R	R	R	0:04.696
10	しゅべるま〜じゅにあ ぶい つー	今井 康博	D-The-Star / MiceOB	0:05.069		0:52.089	0:05.980	0:05.342	0:05.069	T0:05.088

11	さくらねずみ 玄1	佐倉 俊祐	MiceBusters	0:09.214		0:49.188	0:10.880	0:09.582	0:09.214	R
12	Ex-Pi:co	川村 誠		0:20.343	特別賞, Pi:Co杯優勝	0:57.999	0:20.343	R	R	R
13	例の青いPi:co	青木 政武	アールティマウス部	0:21.121		0:52.961	0:25.117	R	R	0:21.121
14	とらねこ大将	須田 晃弘	東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI	0:31.230		1:04.175	R	R	0:31.230	T0:13.891
	Fantom5th	松井 祐樹	D-The-Star	0:31.861		0:31.861	R	R	R	R
	こじまうす20p	小島 宏一		0:32.741		R	R	0:32.741	R	R
15	Pico次郎	坂上 公哉	大阪電気通信大学 自由工房	0:38.435	特別賞	0:55.922	0:38.435	0:38.453		
16	Axi	須賀 裕文	D-The-Star	0:49.755		0:49.896	R	0:49.755		
17	Y-cube	畠井 悠希	関西学院大学ロボコンサークルAIMEIBA	0:57.962		R	0:57.962	R	R	R
18	ロング22号機	小峰 直樹		0:58.040		0:58.040	R	R	R	R
19	Canonboy	小峰 龍之介	東京理科大学 Mice	1:04.860		R	1:04.860	R	R	R
20	響MM	山口 拓也	大阪電気通信大学 自由工房	1:12.858		1:31.127	1:12.858			
21	Akaconia	菅原 昌弥		1:31.681		1:31.681	R	R	R	
	みねこ	小島 みひろ		R		R				
	SOLID	綿谷 良太		R		R	R			
	Zirconia-Blue	合田 直史	Freedom kOBo	R		R	R	R		
	Lazuri	谷口 野歩	Mice OB	R		R	R	R	R	R
	レンタルハムスター	野中 海生	reRo	R		R	R	R	R	R
	zirconiav2.0	西岡 詩珠	東京理科大学 Mice	R		R	R	R	R	R
	Moonlight	畠井 悠希	関西学院大学ロボコンサークルAIMEIBA	R		R	R	R		

エントリー：32 参加：32 完走：25

#### クラシックマウス競技

順位	ロボット名	参加者名	グループ名	Best	賞	1	2	3	4	5
1	雪風8AS	中島 史敬		0:04.156	優勝	0:58.360	R	0:05.422	0:04.156	R
2	Meteorboy	小峰 龍之介	東京理科大学 Mice	0:18.370	準優勝, 第一の勇者賞	0:33.677	R	0:18.370	R	R
3	Tk01HV	徳丸 信介	TeamATE	0:26.490	第三位	0:41.834	0:26.490	T0:26.066		
4	ハイスベックα	岸田 純弥	大阪電気通信大学 自由工房	0:29.117	第二の勇者賞	0:55.270	0:29.117	R	R	R
5	響CM	山口 拓也	大阪電気通信大学 自由工房	0:35.507	第三の勇者賞	1:02.484	R	0:35.507		
6	Aマイクロマウス	Azza ashour	近畿職業能力開発大学	0:36.913	Pi:Co杯優勝	0:54.903	0:38.596	0:36.913		
7	KOGUMA-CHAN	須田 晃弘	東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI	0:37.153		0:37.161	R	0:37.153	R	R
8	パールホワイト	西岡 詩珠	東京理科大学 Mice	0:39.209		0:39.693	R	R	0:39.209	R
9	すたすたねずみ ver.1.02	合田 直史	Freedom kOBo	0:45.030		0:45.030	R	R	T0:37.017	
10	騒速	坂上 公哉	大阪電気通信大学 自由工房	0:50.041		0:50.041	0:50.599	R		
11	トップギア	大西 蒼汰	滋賀職業能力開発短期大学校	0:54.013		0:54.013	0:54.532	R	T0:54.505	
12	近能大マウス	福岡 幸奈	近畿職業能力開発短期大学校	0:54.740		1:02.574	0:54.740	R		
13	卯月紅	奥村 耀	株式会社アールティ	1:02.491		1:06.694	1:02.491	T1:02.490		
14	Explorer	藤形 悠生	大阪電気通信大学 自由工房	1:02.966		1:20.321	1:02.966	R	T0:56.562	
15	Pi:Co Classic 4(仮)	青木 政武	アールティマウス部	1:13.221		R	R	1:13.221	R	R
16	近畿能開大	片岡 廣二	近畿職業能力開発短期大学校	1:14.201		R	1:26.391	1:14.201		
17	マウス	原奏人	名城大学	1:21.039		1:21.041	1:21.039			
18	ToRT	田中 大喜	大阪電気通信大学 自由工房	1:24.706		1:35.858	1:24.706			
19	トマト	西川 飛翠	名城大学	1:43.884		1:43.922	1:43.884			
	カキツバタ	関原 武志		R		R	R	R	R	
	黒鉄弐式改	赤尾 健太	Ex-machina	R		R	R	R		
	IMI3	猪野 貴之	からくり工房A:Mac	R		R	R	R		
	うさぎ1号	白井 楓華	名城大学	R		R	R	R	R	R
	マウスくん	中谷 祐太	大阪電気通信大学 自由工房	R		R	R	R	T1:49.520	
	研修で使ったPi:Co	山本 晃暉	株式会社アールティ	R		R	R	R	R	R
	湖北の星	大橋 蒼馬	滋賀職業能力開発短期大学校	R		R	R	R		

エントリー：26 参加：26 完走：19

#### ロボトレース競技

順位	ロボット名	参加者名	グループ名	Best	賞	1	2	3	4	5
1	VLT-2	宇都宮 正和	D-The-Star	0:11.609	優勝	0:36.010	0:15.024	0:11.609		
2	TLR2	筒井 健翔	reRo	0:12.982	準優勝, 第一の勇者賞	0:17.246	R	0:12.982		
3	Warlock2	山田 真	Ex-machina	0:21.968	第三位	0:21.968	R	R		
4	APOLLON	藤澤 彰宏		0:32.352	第二の勇者賞	0:32.352	R	R		
5	RedSpecial	猪野 貴之	からくり工房A:Mac	0:56.277		R	R	0:56.277		

6	ディープインパクト	佐久間 健太	セナ	0:56.707		0:56.707	0:56.850	T0:57.581		
7	デンバード	岩瀬 達彦 荒井 結菜	リスタート	1:02.877		1:02.877	R	T1:02.084		
8	響RT	山口 拓也	大阪電気通信大学 伊藤研究室	1:03.197	第三の勇者賞	1:13.720	1:03.197	R		
9	UnderBird_Extra_0.1	下島 晴己	zeRo / D-The-Star	1:05.468		1:11.057	1:05.468	T1:04.272		
10	カルチョッパ	鹿島 雅夫	名古屋工学院専門学校	1:52.771		1:52.771				
11	LineLight	林 康平	京都コンピュータ学院 制御通信部CINCS	1:58.382		1:58.382	R			
12	CC_LTIHIII ~Beetle~	中江 友則	京都コンピュータ学院 制御通信部CINCS	2:37.823		2:37.823				
	SOLID	綿谷 良太		R		R	R			
	Vision	須賀 裕文	D-The-Star	R		R	R	R		
	AGVP2	清水 祐亮	からくり工房A:Mac	R		R	R			
	エセミニ四駆	坂上 公哉	大阪電気通信大学 自由工房	R		R	R			
	激旋Drive01	鈴木 亮	特殊移動機械製作所	R		R	R			

エントリー：17 参加：17 完走：12

### 第11回マイクロマウス金沢草の根大会

開催日：2024年12月7日（土）試走会 / 12月8日（日）大会

会場：国際高専白山麓キャンパス

[大会Webサイト](#)

[参加ロボットのテクニカルデータ](#)

#### マイクロマウス競技

順位	ロボット名	参加者名	グループ名	Best	賞	1	2	3	4	5
1	djtkuwaganon_act5I	高橋 良太		0:01.464	優勝	1:27.118	0:01.588	0:01.484	0:01.464	T0:01.433
	djtkuwaganon_act5F	高橋 良太		0:01.486		1:17.623	0:01.757	0:01.506	0:01.486	R
	djtkuwaganon_act5H	高橋 良太		0:01.550		1:12.864	0:01.605	0:01.550	0:01.596	0:01.605
2	こじまうす19	小島 宏一		0:01.660	準優勝	1:03.031	0:01.665	0:01.660	R	R
3	しゅべるま〜じゅにあ ぶいっ	今井 康博	D-The-Star	0:02.537	第3位	0:55.852	0:02.697	0:02.607	0:02.537	
4	ロング22号機	小峰 直樹		0:03.539		1:06.239	R	0:03.539	R	0:03.775
5	班渠2	佐藤 翔	アールティマウス部	0:05.991		1:02.713	0:05.991	R	R	R
6	さくらねずみ 玄1	佐倉 俊祐	MiceBusters	0:06.363		1:03.482	0:06.960	0:06.363	R	R
7	Axi	須賀 裕文	D-The-Star	0:10.061		1:13.150	R	R	0:10.061	R
8	DURANDAL	笹谷 禎伸	からくり工房A:Mac	0:15.996		0:41.626	0:19.432	0:27.378	0:15.996	R
9	とらねこ大将	須田 晃弘	東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI	0:35.532		0:35.532	R	R	R	R
10	みねこ	小島 みひろ		1:02.928		1:03.321	1:02.928	R		
	こじまうす20p	小島 宏一		1:21.963		R	R	R	R	1:21.963
	SOLID	綿谷 良太		R		R	R	R	R	R
	Que	竹本 裕太	Mice Busters / Mのマウス部	R		R	R			
	Lazuri	谷口 野歩	Mice OB	R		R	R	R	R	R
	さくらねずみ玄2	佐倉 俊祐	MiceBusters	R		R				

エントリー：17 参加：17 完走：13

#### クラシックマウス競技

順位	ロボット名	参加者名	グループ名	Best	賞	1	2	3	4	5
1	黒鉄式式改	赤尾 健太	Ex-machina	0:02.893	優勝	0:19.099	0:03.139	0:02.918	0:02.903	0:02.893
2	雪風8AS	中島 史敬		0:02.981	準優勝	0:24.921	0:03.192	0:03.036	0:03.054	0:02.981
3	KOGUMA-CHAN	須田 晃弘	東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI	0:04.493	第3位	0:35.565	0:04.493	R	R	
4	TYU三郎・改	小川 靖夫		0:14.237		R	R	1:43.333	0:14.237	
5	ムブアイ	竹本裕太	Mice Busters / Mのマウス部	0:18.126		0:47.783	0:21.140	0:21.579	0:18.126	0:18.136
6	研修で使ったPi:Co	山本 晃暉	株式会社アールティ	0:23.088	Pi:Co杯 優勝	0:47.826	0:31.790	0:24.207	0:23.088	T0:22.313
7	RaspberryRX	塚本 洋平	三菱電機(株)	0:34.749		1:01.223	0:36.337	0:34.749		
8	おっちょこちよいPico	アイン クアン	株式会社アールティ	0:40.544		0:40.544	1:10.545			
9	残機	鈴木 海翔	東京理科大学 Mice	0:44.091		R	R	R	0:44.091	R
	IMI3	猪野 貴之	からくり工房A:Mac	R		R				
	カキツバタ	関原 武志	コマツものづくり部	R		R	R	R		
	シン・メッギーマウス	標 祥太郎	早稲田大学 WMMC / OOEDO SAMURAI / コマツものづくり部	R		R				

エントリー：12 参加：12 完走：9

#### ロボットレース競技

順位	ロボット名	参加者名	グループ名	Best	賞	1	2	3	4	5
1	Warlock2.1	山田 真	Ex-machina	0:13.979	優勝	0:30.366	0:13.979	R		
2	トレ三郎	小川 靖夫		0:17.171	準優勝	0:19.718	0:17.200	0:17.171	0:17.222	0:17.371

3	RedSpecial	猪野 貴之	からくり工房A:Mac	0:18.101	第3位	0:18.566	R	R	0:18.101	R
4	SOLID	綿谷 良太		0:43.821		0:44.033	0:44.154	0:43.821		
5	AGVP2	清水 祐亮	からくり工房A:Mac	0:53.530		0:54.483	0:53.530			
6	Vision	須賀 裕文	D-The-Star	1:22.654		1:22.654	R	1:26.745		

エントリー：6 参加：6 完走：6

### 第40回マイクロマウス東日本地区大会

開催日：2024年12月21日（土）試走会／12月22日（日）大会

会場：東京工芸大学 厚木キャンパス

[大会Webサイト](#)

[参加ロボットのテクニカルデータ](#)

#### マイクロマウス競技

順位	ロボット名	参加者名	グループ名	Best	賞	1	2	3	4	5
1	djtkuwaganon_act5I	高橋 良太		0:01.732	優勝	0:19.961	R	0:01.781	R	0:01.732
2	Fantom5th2	松井 祐樹	D-The-Star	0:01.733	準優勝	0:47.276	0:01.969	0:01.862	0:01.733	R
	Fantom5th	松井 祐樹	D-The-Star	0:01.741		0:45.021	0:01.986	R	0:01.862	0:01.741
	djtkuwaganon_act5F	高橋 良太		0:01.808		0:19.693	0:01.932	0:01.836	0:01.808	0:01.808
3	BlueSky	木村 威	D_structions / 早稲田大学 WMMC	0:02.210	第三位	0:27.284	R	0:02.210	R	R
4	β2	山下 浩平		0:02.236		0:24.180	0:23.357	0:02.797	0:02.236	R
5	ロング22号機	小峰 直樹		0:04.497		0:25.817	0:04.919	0:04.497	R	R
6	こじまうす20p	小島 宏一		0:05.429		0:28.448	0:12.949	R	0:05.429	R
7	さくらねずみ 玄1	佐倉 俊祐	MiceBusters	0:07.901		R	0:07.901	1:22.004		
8	CyberRat 1.2 R2	長崎 悠歩	早稲田大学 WMMC	0:09.042		1:27.186	0:10.537	0:09.280	0:09.042	
9	みねこ	小島 みひろ		0:12.224		0:26.209	0:26.620	0:19.890	0:12.224	
10	Zirconoria	中川 範晃	アールティマウス部	0:14.584		0:30.238	0:14.584	0:30.603	R	
11	マッキーマウスv2.0	横原 豊	アールティマウス部/Blue Cheese	0:15.551		1:53.770	0:15.868	0:15.551	T0:15.537	
	こじまうす19	小島 宏一		0:20.909		0:20.909	R	R	R	R
12	HM-2020改	西崎 伸吾	厚木ロボット研究会	0:23.938		0:40.124	0:40.072	0:23.938	R	R
13	Astraea	平松 直人	D_structions / Mice Busters	0:25.934		0:25.934	R	R	R	R
14	Transformer	渡部 要	埼玉県立新座総合技術高等学校	0:25.963		R	0:46.612	R	0:46.632	0:25.963
15	Pi:Co V2くらい	川上 靖次	アールティマウス部	0:29.699	特別賞	R	0:46.028	0:29.784	0:29.747	0:29.699
16	例の青いPi:co	青木 政武	アールティマウス部	0:29.947		0:29.947	R	R	R	R
17	ちびっぴいビーコチャン	川上 早苗	株式会社アールティ	0:31.940		0:50.053	0:31.940	T0:31.770		
18	Canonboy	小峰 龍之介	東京理科大学 Mice	0:42.927		0:42.927	R	R	R	R
	さくらねずみ玄2	佐倉 俊祐	MiceBusters	1:02.503		1:02.503	R	R	R	R
19	LCB	田村 恭生	埼玉県立新座総合技術高等学校	1:07.814		1:07.814	R	R	R	R
20	白銀兎	福田 真悟	Mice Busters / K-MC部	1:31.084		1:31.084	R	R	R	R
	ビグリム3号	諏訪部 悠大	Terrier Motorsport (Boston University)	R		R	R	R	R	R
	Zirconia-Blue	合田 直史	Freedom kOBo	R		R	R	R	R	R
	zirconia v2.0	西岡 詩珠	東京理科大学 Mice	R		R	R	R	R	R
	Blue-Gem	安藤 大輝	明治大学 オートメーション研究部	R		R	R	R	R	R
	SOLID	綿谷 良太		R		R	R			
	35xxxv	田中 周吾	早稲田大学 WMMC	R		R				
	Raidillon	勢× 崇弘	東京理科大学 Mice	R		R	R	R	R	R
	ロボイソメ1 1	畠山 和昭	埼玉県立新座総合技術高等学校	R		R	R	R		
	ST-Mouse231	山口 亨一	埼玉県立新座総合技術高等学校	K						
	Moonlight	畠井 悠希	関西学院大学ロボコンサークルAIMEIBA	K						
	ピコロゴ	宇佐見 大希	東京科学大学ロボット技術研究会Cheese	K						

エントリー：35 参加：35 完走：27

#### クラシックマウス競技

順位	ロボット名	参加者名	グループ名	Best	賞	1	2	3	4	5
1	黒鉄弐式改	赤尾 健太	Ex-machina	0:03.193	優勝	R	0:21.039	0:03.250	R	0:03.193
2	雪風BAS	中島 史敬		0:03.475	準優勝	0:25.455	0:03.475	R	R	R
3	KOGUMA-CHAN	須田 晃弘	東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI	0:04.479	第三位	0:36.839	0:04.998	0:04.479	R	R
4	Nightfall-Lite	長崎 悠歩	早稲田大学 WMMC	0:05.835		0:15.522	0:05.835	R	R	T0:04.902
	Nightfall	長崎 悠歩	早稲田大学 WMMC	0:06.708		0:28.915	0:06.708	R		
5	Lalvandert+	宮崎 淳	東京工芸大学からくり工房	0:08.334		0:24.369	0:10.915	0:08.334	R	R
6	No DATA	佐藤 翔	アールティマウス部	0:10.284		0:43.413	0:14.753	0:14.222	0:10.284	
7	Rebellion	中村 有輝	早稲田大学 WMMC	0:14.328		0:23.172	R	0:29.364	R	0:14.328
8	プロトココア	森本 勇輝	東京工芸大学からくり工房	0:16.043		0:58.939	0:18.070	0:18.385	0:16.043	R

9	TYU三部・改	小川 靖夫		0:16.728		1:02.785	0:21.493	0:16.728	R	
10	Pi:Co Classic 4(仮)	青木 政武	アールティマウス部	0:17.169		0:35.065	0:17.169	R	0:17.587	R
11	オコジョ	岩谷 尊和	東京工芸大学からくり工房	0:17.653		0:48.441	0:17.653	R	R	R
12	アイボウrevenge	大塚 万聖	東京工芸大学からくり工房	0:18.195		1:03.592	0:18.527	0:18.195	R	R
13	Passion++	本田 匡克	早稲田大学 WMMC	0:18.829		R	0:40.133	0:18.829	R	R
14	Buriranger	松尾 和奏	東京工芸大学からくり工房	0:18.953		1:03.434	0:24.258	R	R	0:18.953
15	Pi:Co Classic 3s	中村 壮汰	株式会社アールティ	0:19.314		1:04.556	0:19.321	R	R	0:19.314
16	タロノスケスケ	篠崎祐太郎	東京理科大学 Mice	0:19.930	特別賞	0:39.972	0:19.946	0:19.930	R	
17	obsidian	伊藤 陸人	早稲田大学 WMMC	0:20.421		0:24.045	R	0:20.440	0:20.421	0:20.453
18	おっちょこちよいPico	アイン クアン	株式会社アールティ	0:21.281		R	1:16.918	0:21.281	R	
19	ムブアイ	勝又 洋介	Mのマウス部	0:22.000		R	0:51.722	0:22.000		
20	山帰来	杉村 優太	東京工芸大学からくり工房	0:23.394		0:36.521	0:26.215	R	0:23.394	
21	1年前	守長 裕太	東京工芸大学からくり工房	0:23.431		1:04.310	0:26.117	0:23.431	R	R
22	Pi:Co-Y	吉重 元	Mのマウス部	0:25.463		0:50.448	0:25.497	0:25.463		
23	残機	鈴木 海翔	東京理科大学 Mice	0:25.486		R	R	0:25.486	R	R
24	Unlimited	大池 夏葵	早稲田大学 WMMC	0:28.657		0:28.657	R	R		
25	研修で使ったPi:Co	山本 晃暉	株式会社アールティ	0:29.521		0:29.521	R	0:29.527	R	R
26	Meteorboy	小峰 龍之介	東京理科大学 Mice	0:30.898		R	0:30.898	R	R	R
27	初チューミマイ	中原 弘貴	株式会社アールティ	0:31.639		0:31.639	R	R	R	R
28	Mercury v2	照沼怜士	東京科学大学ロボット技術研究会Cheese	0:32.490		1:09.222	0:48.578	0:32.490	R	R
19	RaspberryRX	塚本 洋平	三菱電機(株)	0:33.608	特別賞	0:49.196	1:17.692	0:33.608		
30	WSMvJRF-bRv1	戸川 美紀夫	早稲田大学 WMMC	0:34.521		1:05.066	0:34.521	R	T0:34.477	
31	ピコダス	菅野 瞭子	株式会社前川製作所	0:35.188		0:56.235	0:35.188			
32	Hopper	竹田 知弘	電気通信大学ロボメカ工房	0:38.285	特別賞	1:01.989	0:38.285	R	R	R
33	AQUA	中里 悦矢	早稲田大学 WMMC	0:47.752		0:56.079	0:47.752	T0:47.860		
34	Elizabeth	島田 未伶	東京工芸大学からくり工房	0:58.057		R	R	R	0:58.057	R
35	JEC2307	加藤 玲音	日本電子専門学校電子応用工学科	1:13.755		R	1:13.755	T1:14.057		
36	百人町土電	望月 隆太郎	日本電子専門学校 電子応用工学科	1:14.022		R	R	1:14.022		
37	denshi_koseimiura	三浦潤生	日本電子専門学校	1:14.154		1:14.154	T0:34.337			
38	荒風	中澤 幸大	早稲田大学 WMMC	1:26.996		R	R	1:26.996		
39	はなまる39ver.2	長谷川 太陽	早稲田大学 WMMC	1:43.872		1:43.872	T1:02.014			
	はじめてのおつかい	本田 匡克	早稲田大学 WMMC	1:44.395		1:44.395	R			
40	Ambitions v2	田中 周吾	早稲田大学 WMMC	2:32.624		2:32.624	R	R		
41	Dangromouse2	上口 翔平	東京工業大学ロボット技術研究会Cheese	2:32.755		R	2:32.755			
42	DABO	山田 潔		2:41.591		2:41.591				
43	カキツバタ	関原 武志	コマツものづくり部	3:38.394		3:38.394	R			
	micro-tang	橋本 俊治		R		R	R	R	R	R
	IMI3	猪野 貴之	からくり工房A:Mac	R		R	R	R	R	R
	初号機	岡本 克喜		R		R	R	R	R	
	Noir	齊藤 悠太	電気通信大学ロボメカ工房	R		R	R	R	R	R
	すたすたねずみ ver.1.02	合田 直史	Freedom kOBo	R		R	R	R		
	小百合	木村 紗瑛	東京理科大学 Mice	R		R	R	R	R	R
	安定第一	有田 大起	東京工芸大学からくり工房	R		R	R	R	T0:49.601	
	マイクロスライパーになる 予定の機体	黒川 旭	湘南工科大学	R		R				
	卯月紅	奥村 耀	株式会社アールティ	R		R	R			
	S100β	辻本 拓哉	株式会社前川製作所	R		R	R			

エントリー：55 参加：55 完走：45

#### ロボットレース競技

順位	ロボット名	参加者名	グループ名	Best	賞	1	2	3	4	5
1	APOLLON	藤澤 彰宏		0:05.005	優勝, 特別賞	0:18.909	R	0:05.005	R	
2	赫ノ武士	柳澤 孝平	reRo	0:05.239	準優勝	0:10.185	0:05.413	0:05.239	R	0:05.349
3	ART_2	松本 晴紀	reRo	0:05.635	第三位	0:11.751	0:05.635	0:05.701		
4	Angelo	河内 建太郎	reRo	0:06.006		0:09.720	0:06.550	0:06.006	R	R
5	L1S	山下 浩平		0:09.600	特別賞	0:22.260	0:12.057	0:09.600	R	
6	RS116	遠藤隆記	極東技術結社	0:09.689		0:15.479	0:10.313	0:09.796	0:09.750	0:09.689
7	SimpleTracer_Turbo	平井 雅尊	D-The-Star	0:13.000		R	0:13.135	0:13.000	0:13.111	0:13.293
8	スクイード	高橋 優真	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	0:14.207		0:14.207	0:14.308	0:14.234	0:14.266	0:14.325
9	Epsilon	高橋 尚亨	東京工芸大学からくり工房	0:15.037		0:15.037	R	0:49.754	T0:15.013	

10	LRX-01	渡辺 勇斗	東京工芸大学からくり工房	0:15.247		0:21.648	0:18.127	0:15.940	0:15.247	
11	トミCAR	冨永 陸斗	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	0:15.744		0:22.643	0:21.338	0:19.264	0:15.744	
12	どん底のぞこ号	黒川 旭	極東技術結社 鎌倉支部	0:16.705		0:18.897	0:19.016	0:16.856	0:16.705	0:16.896
13	Sailfish	塩野 海人	東京工芸大学からくり工房	0:19.787		0:29.476	0:21.952	R	0:19.787	T0:18.996
14	トレ三郎	小川 靖夫		0:20.251	特別賞	0:26.985	0:20.418	0:20.251	0:20.357	0:20.318
15	ぼん	中 良介	reRo	0:20.487		0:33.066	0:24.606	0:20.487	0:20.961	0:21.208
16	Allegro	佐藤 雅弥	東京工芸大学からくり工房	0:20.976		0:24.691	0:23.567	0:22.688	0:21.820	0:20.976
	ライントレーサーロボットキット	黒川 旭	(株)ロボテナ	0:21.168		0:26.108	0:23.656	0:21.168	0:21.336	0:21.307
17	Taruga06	黄 仁大		0:22.157		0:32.254	0:22.157	0:22.249	R	
18	しめじver.2	篠原 比呂	東京工芸大学からくり工房	0:22.448		0:26.914	0:22.448	R	R	T0:22.483
19	ドラえもん	湯川 慎一		0:22.758		0:27.779	0:27.467	0:27.725	0:23.837	0:22.758
20	X1.0	渡部 要	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部	0:23.805		0:26.693	R	0:23.805	0:25.835	
21	sit2号	高畑 史玖	湘南工科大学 ロボット研究部	0:24.369		0:24.369	0:24.525	0:24.561	0:24.509	
22	SayGo	鈴木 聖悟	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	0:24.778		0:28.696	0:24.778	R	R	T0:24.439
23	TR-2018	西崎 伸吾	厚木ロボット研究会	0:25.168		R	R	0:25.168	R	
24	御嶽	大澤 諒次	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部	0:25.393		0:26.076	0:26.114	0:25.393		
25	D_lightningVer.1	稲垣 航成	東京工芸大学からくり工房	0:26.548		0:40.675	0:36.753	0:26.548	R	
26	RedSpecial	猪野 貴之	からくり工房A:Mac	0:26.556		0:28.462	0:26.556	R	R	R
27	夢羅	柴田 翔	東京工芸大学からくり工房	0:27.976		0:27.976	R	R	R	R
28	くりこ	大井 彩奈	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	0:28.327		0:35.810	0:28.327	R		
29	しなGO	八巻 光寿	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	0:28.355		0:33.145	0:28.355	R	T0:28.183	
30	SITゼロin湘南_2024	椎名 礼	湘南工科大学 ロボット研究部	0:28.468		0:28.468	R	0:35.471	R	
31	sansan	原田 優月	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	0:29.598		0:37.393	0:29.598	0:29.645		
32	Beetle	竹田 知弘	電気通信大学ロボメカ工房	0:29.638		0:43.807	R	R	0:29.638	
33	ナックルダスター	柳田 拓海	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	0:29.804		0:31.907	R	0:29.804	R	
34	カブトムシ	森 遥人	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	0:31.861		0:36.617	R	0:31.861		
35	KZ-st2	畠山 和昭	埼玉県立新座総合技術高等学校	0:32.796		0:43.697	0:33.311	0:32.796	R	
36	SOLID	綿谷 良太		0:49.950		0:51.289	0:49.950	T0:47.449		
37	PicoTracer Neo	後藤 健吾	FreedomekOBo	1:05.208		1:05.208	R	R	R	
38	みはや	野間 心颯	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部	1:09.819		1:10.019	1:09.819			
39	緑茶	田代 俊平	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部	1:10.969		1:10.969	R	T1:10.406		
	黄金鯨14	大橋 辰也	埼玉県立狭山工業高等学校	R		R	R	R	R	R
	ビッグフット	矢部 真也		R		F1:38.315				
	激旋Drive01	鈴木 亮	特殊移動機械製作所	R		R	R	R	R	R
	Synapse	赤川 航希	極東技術結社埼玉支部	R		R	R			
	クリームパフェ	戸田 直樹	埼玉県立狭山工業高等学校	K						
	R'18	大貫 篤		K						
	無旋Drive03改	鈴木 亮	特殊移動機械製作所	K						
	ANG_1	桜井 真希	reRo	K						

エントリー：48 参加：44 完走：40

#### 支部サーキット競技

順位	ロボット名	参加者名	グループ名	Best	賞	1	2	3	-	-
1	Astraea	平松 直人	D_structions / Mice Busters	0:06.496	優勝	R	0:06.496	R		
2	KOGUMA-CHAN	須田 晃弘	東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI	0:06.644		0:06.644	R	R		
3	Rebellion	中村 有輝	早稲田大学 WMMC	0:09.203		0:09.923	R	0:09.203		
4	パールホワイト	西岡 詩珠	東京理科大学 Mice	0:09.214		0:09.214	R	R		
5	すたすたねずみ ver.1.02	合田 直史	Freedom kOBo	0:11.427		R	R	0:11.427		
6	TYU三郎・改	小川 靖夫		0:16.825		0:18.862	0:16.825	0:16.863		
7	Unlimited	大池 夏葵	早稲田大学 WMMC	0:18.667		0:18.667	R	R		
	obsidian	伊藤 陸人	早稲田大学 WMMC	R		R	R			
	Nightfall-Lite	長崎 悠歩	早稲田大学 WMMC	R		R	R	R		
	残機	鈴木 海翔	東京理科大学 Mice	R		R	R	R		
	djtkuwaganon_act5X	高橋 良太		R		R	R	R		

エントリー：11 参加：11 完走：7

### 第39回全日本学生マイクロマウス大会

開催日：2024年11月30日(土) 試走会/12月1日(日) 大会

会場：東京理科大学 野田キャンパス

[大会Webサイト](#)

## マイクロマウス競技

順位	ロボット名	参加者名	グループ名	Best	賞	1	2	3	4	5
1	BlueSky	木村 威	D_structions / 早稲田大学 WMMC	0:01.499	優勝	0:38.192	0:01.715	0:01.499	0:01.543	
2	type7	浜砂 智		0:01.799	準優勝	0:39.341	R	0:01.799	R	R
	proto-type7 ver.2	浜砂 智		0:01.934		0:39.192	R	0:02.006	R	0:01.934
	type6	浜砂 智		0:02.198		0:38.479	R	R	0:02.198	R
3	Morpho BY	竹内 聖		0:03.203	第三位	0:52.644	R	R	0:03.203	
4	とらねこ大将	須田 晃弘	東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI	0:05.855		1:28.441	0:05.855	R	R	
5	Canonboy	小峰 龍之介	東京理科大学 Mice	0:05.892		1:02.822	0:05.936	0:14.249	0:05.897	0:05.892
6	CyberRat 1.2	長崎 悠歩	早稲田大学 WMMC	0:07.073	日本ロボット学会 学生特別賞	0:36.267	R	0:07.560	0:07.075	0:07.073
7	zirconia v2.0	西岡 詩珠	東京理科大学 Mice	0:07.865		0:41.466	0:11.014	R	0:41.385	0:07.865
8	M-cube6	吉峰拓斗	関西学院大学ロボコンサークルAIMEiBA	0:11.805	特別賞、計測自動 学会 優秀学生賞	1:20.544	0:11.830	0:11.862	0:11.805	0:11.902
9	Moonlight	畠井 悠希	関西学院大学ロボコンサークルAIMEiBA	0:12.760		0:53.767	R	R	0:12.760	R
10	Pico次郎	坂上 公哉	大阪電気通信大学 自由工房	0:19.566	特別賞、Pi:co杯	0:38.544	0:19.566	0:38.580	0:19.581	
11	Transformer	渡部 要	埼玉県立新座総合技術高等学校	0:20.492	特別賞	1:02.271	R	0:20.492	R	R
12	LCB	田村 恭生	埼玉県立新座総合技術高等学校	0:21.083	特別賞	1:12.768	0:28.815	0:24.899	0:23.103	0:21.083
13	レンタルハムスター	野中 海生	reRo	0:22.432		1:48.492	0:22.432	0:22.556	R	R
14	響MM	山口 拓也	大阪電気通信大学 自由工房	0:24.074		1:57.180	0:24.074	R	R	
15	PiCo丸	大角 優		0:38.628		1:24.582	0:38.628			
	Morpho 3	竹内 聖		0:50.683		R	0:50.683	R	R	R
16	M-cube5	柚木 涼羽	関西学院大学ロボコンサークルAIMEiBA	1:03.361		R	1:03.361	R	R	R
17	picov2改	満田 終	明星大学	1:33.196		R	1:33.196			
18	Hammer_v2.0	市東 勇士朗	reRo	2:59.425		2:59.425				
	ハイスベックJr	岸田 純弥	大阪電気通信大学 自由工房	R		R	R	R	R	R
	Y-cube	畠井 悠希	関西学院大学ロボコンサークルAIMEiBA	R		R				
	35xxxv	田中 周吾	早稲田大学 WMMC	R		R				
	Raidillon	勢× 崇弘	東京理科大学 Mice	R		R	R	R		

エントリー：25 参加：25 完走：21

## クラシックマウス競技

順位	ロボット名	参加者名	グループ名	Best	賞	1	2	3	4	5
1	KOGUMA-CHAN	須田 晃弘	東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI	0:03.696	優勝	0:24.772	R	0:24.785	R	0:03.696
2	Nightfall-Lite	長崎 悠歩	早稲田大学 WMMC	0:04.052	準優勝	1:45.534	0:04.126	0:04.052	R	0:05.510
	Nightfall	長崎 悠歩	早稲田大学 WMMC	0:05.637		3:03.003	0:05.637	0:06.843		
3	Xiaohei	GUO-CHENG CENG	Southern Taiwan University of Science and Technology	0:05.672	第三位	0:31.335	0:05.672	R	R	0:06.190
4	Lalvandert+	宮崎 淳	東京工芸大学からくり工房	0:07.330		0:36.613	0:07.968	0:07.330	R	R
5	Rebellion	中村 有輝	早稲田大学 WMMC	0:08.800	日本ロボット学会 学生特別賞	0:45.539	0:14.011	0:42.828	R	0:08.800
6	Elizabeth	島田 未伶	東京工芸大学からくり工房	0:11.102	計測自動学会 優 秀学生賞	0:43.335	R	0:12.680	R	0:11.102
7	安定第一	有田 大起	東京工芸大学からくり工房	0:13.008		0:47.614	0:19.812	0:15.084	0:13.008	R
8	オコジョ	岩谷 尊和	東京工芸大学からくり工房	0:13.746		0:46.301	0:19.410	0:13.746	0:21.419	R
9	プロトココア	森本 勇輝	東京工芸大学からくり工房	0:13.820		0:58.657	0:17.603	0:14.479	0:13.820	R
10	騒速	坂上 公哉	大阪電気通信大学 自由工房	0:16.623		0:41.861	R	0:16.623	0:16.636	0:16.652
11	Buriranger	松尾 和奏	東京工芸大学からくり工房	0:18.009		0:59.900	R	0:18.070	0:19.347	0:18.009
12	山帰来	杉村 優太	東京工芸大学からくり工房	0:18.304		0:51.606	0:22.636	0:18.522	R	0:18.304
13	マウスくん	中谷 祐太	大阪電気通信大学 自由工房	0:19.177		R	0:52.008	0:19.298	0:19.177	0:19.348
14	Meteorboy	小峰 龍之介	東京理科大学 Mice	0:21.290		0:21.290	R	R	R	R
15	1年前	守長 裕太	東京工芸大学からくり工房	0:22.137		0:44.727	1:14.225	0:22.147	0:22.137	T0:17.604
16	パールホワイト	西岡 詩珠	東京理科大学 Mice	0:26.109		0:26.109	R	R		
17	ハイスベックa	岸田 純弥	大阪電気通信大学 自由工房	0:28.165		0:28.165	R	R	R	R
18	Smurf	QIU-JUN EN	Southern Taiwan University of Science and Technology	0:31.391		0:31.391	R	R	R	
19	ShyPath	山田 匠真	大和大学 ものづくり工房	0:31.785		0:59.853	0:31.785	1:07.152	T0:29.551	
20	Hopper	竹田 知弘	電気通信大学ロボメカ工房	0:42.658		0:52.403	0:42.716	R	R	0:42.658
21	荒風	中澤 幸大	早稲田大学 WMMC	0:43.996		2:08.122	0:43.996			
22	Unlimited	大池 夏葵	早稲田大学 WMMC	0:46.951		1:08.518	R	R	R	0:46.951
23	タロノスケスケ	篠崎祐太郎	東京理科大学 Mice	0:51.006		0:51.006	0:51.009	R	0:51.009	
24	AQUA	中里 悦矢	早稲田大学 WMMC	0:53.086		R	2:02.175	0:53.086		

25	obsidian	伊藤 陸人	早稲田大学 WMMC	0:53.969		0:54.098	R	0:54.019	0:53.969	
26	Roll Alone	藤本 裕人	大阪電気通信大学 自由工房	0:54.732		0:54.732	R	1:04.039	R	
27	RaT	中川 蒼太	法政大学電気研究会	1:00.830	Pi:co杯	R	R	R	1:00.830	R
28	マウス	原奏人	名城大学	1:04.133		1:04.133	R	1:04.167	R	
29	Ambitions v2	田中 周吾	早稲田大学 WMMC	1:05.291		1:05.291	R	R	R	R
30	トマト	西川 飛翠	名城大学	1:21.678		1:21.678	1:21.703	T1:21.679		
31	うさぎ1号	白井 楓華	名城大学	1:25.370		1:25.370	R	1:25.411		
32	Mercury v2	照沼怜士	東京科学大学ロボット技術研究会Cheese	1:34.832		1:34.832	R	R		
33	らびりん	八木 冬馬	法政大学電気研究会	1:38.468		1:38.468	T1:05.127			
34	Pi:Co Classic3	青木 悠人		1:42.083		R	1:42.083			
35	WSMvJRF-sRv1	戸川 美紀夫	早稲田大学 WMMC	1:57.262		R	1:57.262	R	R	
36	ナマック	塚田 唯香	早稲田大学 WMMC	2:13.059		2:13.059	T1:01.351			
37	こねこ	手塚 陽一	早稲田大学 WMMC	2:14.017		R	2:14.017	R		
38	BSP-1	小田 亜佳莉	早稲田大学 WMMC	2:14.059		2:14.059	T1:02.039			
39	RabbitPOM号	長谷川 真子	早稲田大学 WMMC	2:14.241		2:14.241				
40	こき	玉山 康次郎	早稲田大学 WMMC	2:31.526		R	2:31.526			
	Passion++	本田 匡克	早稲田大学 WMMC	R		R	R	R	R	R
	はなまる39	長谷川 太陽	早稲田大学 WMMC	R		R				
	NaviRat	佐藤 京	早稲田大学 WMMC	R		R	R	R	R	T2:27.573
	M-L55V	川畑 太羅	大和大学ものづくり工房	R		R	R	R	R	R
	小百合	木村 紗瑛	東京理科大学 Mice	R		R	R	R	R	
	熊猫ちゃん	渡邊 奏太	東京理科大学 Mice	R		R	R	R	R	R
	残機	鈴木 海翔	東京理科大学 Mice	R		R	R	R	R	R
	ピコルン	稲葉 瞭	東京理科大学創域理工学部中村研究室	R		R	R	R	R	
	ネズミ	藤原 健太	法政大学電気研究会	R		R	R	R	R	R
	mini1	片山 さくら	慶應義塾大学ロボット技術研究会	R		R	R	R	R	R
	アイボウ	大塚 万聖	東京工芸大学からくり工房	R		R	R	R	R	

エントリー：52 参加：52 完走：41

#### ロボットレース競技

順位	ロボット名	参加者名	グループ名	Best	賞	1	2	3	4	5
1	hayabusa2.3	野村 駿斗	reRo	0:05.082	優勝	0:08.183	0:05.094	0:05.082	R	
2	ANGo	桜井 真希	reRo	0:05.734	準優勝	0:11.534	0:05.734	0:05.738	0:05.786	0:05.803
	hayabusa3.0	野村 駿斗	reRo	0:05.739		0:09.509	0:05.739	R	R	R
3	ART_2	松本 晴紀	reRo	0:05.955	第三位	0:12.446	0:06.577	0:06.246	0:05.955	0:05.964
4	Angelo	河内 建汰郎	reRo	0:06.885	計測自動学会 優秀学生賞	0:10.316	0:07.142	0:06.885	R	
5	TLR2	筒井 健翔	reRo	0:06.927		0:11.763	0:06.927	0:06.999	0:07.036	0:07.029
6	OMGMAX	CHI HSIANG,WU	National Taipei University of Technology	0:08.677		0:16.462	0:08.869	0:08.754	0:08.677	T0:10.921
7	BN_01	柳澤 孝平	reRo	0:10.447	日本ロボット学会 学生特別賞	0:10.447	R	0:10.800	R	
8	Andantino_1012	I FAN, CHANG	Lunghwa university of science and technology	0:10.496		0:16.853	0:11.453	0:10.699	0:10.588	0:10.496
9	試作「美味だれ焼き鳥かわ」	宮崎 菜大、武田、市村	しおだ野マイコンクラブ	0:11.612		0:22.624	0:11.612	0:11.629	0:11.637	0:11.633
10	試作「美味だれ焼き鳥もも」	武田 虎徹、宮崎、市村	しおだ野マイコンクラブ	0:11.821		0:22.642	0:11.821	0:11.880	0:11.968	0:11.992
11	パルフェ	香取 まゆ	埼玉県立狭山工業高等学校電子機械科	0:12.370		0:12.370	R	0:12.638		
12	Fパフェ	丸山 翔	埼玉県立狭山工業高等学校電子機械科	0:12.394		0:13.979	0:13.044	0:12.394		
13	Strawberry parfait	内野 迅	埼玉県立狭山工業高等学校電子機械科	0:12.766		0:13.954	0:12.766	0:14.301	0:13.153	
14	ちーむ友達パフェ1	鈴木 凜大	埼玉県立狭山工業高等学校電子機械科	0:12.842		0:13.711	0:13.322	0:13.009	0:12.842	
15	team友達パフェ3	古橋 真寛	埼玉県立狭山工業高等学校電子機械科	0:13.215		0:13.215	0:13.241			
16	チーム友達パフェ2	山本 優磨	埼玉県立狭山工業高等学校電子機械科	0:13.478		0:14.776	0:13.831	0:13.478		
17	Epsilon	高橋 尚亨	東京工芸大学からくり工房	0:14.156		0:22.385	0:16.074	R	R	0:14.156
18	スクイード	高橋 優真	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	0:16.312		0:26.198	0:17.155	0:17.357	0:16.312	T0:16.643
19	LRDX-00	渡辺 勇斗	東京工芸大学からくり工房	0:16.908		0:26.235	0:22.470	0:19.463	0:16.908	R
20	winston 5	林芸岑		0:17.886		0:19.771	R	0:17.886	R	T0:19.752
21	BIG_COOKIE	CHUN KAI,CHANG	Lunghwa university of science and technology	0:18.413		0:22.158	0:18.413	R	R	
22	トミCAR	富永 陸斗	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	0:19.111		0:22.371	0:19.111	R	0:19.140	R
23	スタートロボ	佐藤 日向	湘南工科大学 ロボット研究部	0:19.961		0:29.492	0:19.961	R	R	
24	H2R	陳奕翔		0:20.804		0:20.804	R	R	R	R

25	LineLight	林 康平	京都コンピュータ学院 制御通信部CINCS	0:23.801		0:23.949	0:23.801	R		
26	夢羅	柴田 翔	東京工芸大学からくり工房	0:24.885		0:29.499	0:24.885	R	R	
27	sit02	佐藤歩	湘南工科大学ロボット研究部	0:24.909		0:24.909				
28	しめじVer.2	篠原 比呂	東京工芸大学からくり工房	0:25.722		0:25.722	F0:24.983	R	R	R
29	ナックルダスター	柳田 拓海	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	0:27.457		0:34.131	0:27.457	0:27.722		
30	SayGo	鈴木 聖悟	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	0:29.066		0:29.066	R	R	R	R
31	SITゼロin湘南_2024	椎名 礼	湘南工科大学 ロボット研究部	0:30.092		R	R	0:30.092		
32	くりこ	大井 彩奈	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	0:31.527		0:38.146	0:32.829	0:31.527		
	Savoia S.21SC	高橋 尚亨	東京工芸大学からくり工房	0:31.936		0:31.936	R	0:31.944		
33	カブトムシ	森 遥人	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	0:33.504		0:33.504	R	0:33.668	R	
34	sansan	原田 優月	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	0:34.207		0:39.843	0:34.366	0:34.207		
35	Sailfish	塩野 海人	東京工芸大学からくり工房	0:37.757		R	0:37.757	R	R	R
36	しなGO	八巻 光寿	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	0:40.584		0:50.462	0:40.584	T0:35.493		
37	響RT	山口 拓也	大阪電気通信大学 伊藤研究室	0:49.966		1:21.768	0:49.966	R		
38	CC_LTIII ~Beetle~	中江 友則	京都コンピュータ学院 制御通信部CINCS	1:14.603		1:16.537	1:14.603			
	Andante	佐藤 雅弥	東京工芸大学からくり工房	R		F0:26.333	F0:26.347	F0:24.166	F0:22.450	
	D_lightningVer.1	稲垣 航成	東京工芸大学からくり工房	R		R	R	R	R	R
	ぼん	中 良介	reRo	R		R	R	R	R	R

特別賞(団体) しおだ野マイコンクラブ  
Lunghwa university of science and technology

エントリー：43 参加：43 完走：40

学生大会 日本ロボット学会 学生特別賞受賞者

競技名	ロボット名	参加者名	グループ名
マイクロマウス競技	CyberRat 1.2	長崎 悠歩	早稲田大学 WMMC
クラシックマウス競技	Rebellion	中村 有輝	早稲田大学 WMMC
ロボットレース競技	BN_01	柳澤 孝平	reRo

学生大会 計測自動制御学会 優秀学生賞受賞者

競技名	ロボット名	参加者名	グループ名
マイクロマウス競技	M-cube6	吉峰拓斗	関西学院大学ロボコンサークルAiMEIBA
クラシックマウス競技	Elizabeth	島田 未侖	東京工芸大学からくり工房
ロボットレース競技	Angelo	河内 建汰郎	reRo

マイクロマウス

トップ > マイクロマウスアーカイブ > MM2024

The 45th All Japan Micromouse Contest  
第45回全日本マイクロマウス大会



第45回全日本マイクロマウス大会

実施日: 2025年2月23日(日)  
会場: 東京流通センター

- [大会トップページ](#)
- [大会パンフレット](#)
- [大会結果 走行記録一覧表](#)
- [全日本大会 参加ロボット一覧](#)
  
- [年間ポイントランキング](#)

● マイクロマウス2024シーズン 年間全日本ポイントランキング

1ポイント以上取得者

マイクロマウス競技 Micromouse

順位	参加者	グループ名	ランキ ング 対象ポ イント	各大会 獲得ポイント									全日本	
				関西	北陸 信越	東北	九州	中部	学生	金沢	東日 本	中部 初級		
1	松井 祐樹	D-The-Star	60	10				10				10		30
2	高橋 良太		47	15	10	10	10	15			10	15		2
3	小島 宏一		38	2	4	6	6	2			6	2		20
4	木村 威	D_structions / 早稲田大学 WMMC	28					6	10			6		6
5	徳永 弦久	KadoMakers/技術チャレンジ部	24	6	6			4						8
6	山下 浩平		17	1								4		12
7	浜砂 智		15	1			4		6					4
8	今井 康博	D-The-Star	12	1		3	3	1		4				2
9	古川 大貴	D-The-Star	11	4		4		1						2
10	小峰 直樹		10	1	1	2	2	1		3	3			2
11	平松 直人	D_structions/Mice Busters	9		3			3				1		2
12	佐藤 翔	アールティマウス部	7		2	1				2				2
12	須田 晃弘	東京理科大学 Mice/OOEDO SAMURAI	7			1		1	3	1				2
14	竹内 聖		6						4					2
14	福田 真悟	Mice Busters / K-MC部	6	3							1			2
16	小島 みひろ		4	1	1	1	1			1	1			1
16	須賀 裕文	D-The-Star	4	1				1		1				1
16	佐倉 俊祐	MiceBusters	4			1		1		1	1			1
16	中川 範晃	アールティマウス部	4	1	1	1					1			1
16	横原 豊	アールティマウス部/Blue Cheese	4	1	1						1			1
16	長崎 悠歩	早稲田大学 WMMC	4				1		1		1			1
16	小峰 龍之介	東京理科大学 Mice	4			1		1	2		1			1
16	三村 祐希也	神戸市立科学技術高校科学技術研究会	4	1	1		1							1
16	畠井 悠希	関西学院大学ロボコンサークルAiMEiBA	4	1				1	1					1
25	菅原 昌弥		3		1	1		1						
25	笹谷 禎伸	からくり工房A:Mac	3	1	1		1			1				
25	青木 政武	アールティマウス部	3			1		1			1			
25	西崎 伸吾	厚木ロボット研究会	3	1							1			1
25	渡部 要	埼玉県立新座総合技術高等学校	3						1		1			1
25	田村 恭生	埼玉県立新座総合技術高等学校	3						1		1			1
25	坂上 公哉	大阪電気通信大学 自由工房	3					1	1					1
25	山口 拓也	大阪電気通信大学 自由工房	3					1	1					1
25	柚木 涼羽	関西学院大学ロボコンサークルAiMEiBA	3	1					1					1
34	いとう ひさし		2	1			1							
34	大角 優		2						1					1
34	綿谷 良太		2	1										1





5	松本 晴紀	reRo	12					4	6	2
5	荒川 拓海	揚げたこ	12	10						2
7	山下 浩平		11						3	8
7	猪野 貴之	からくり工房A:Mac	11	6			1	2	1	2
9	宇都宮 正和	D-The-Star	10			4	6			
9	筒井 健翔	reRo	10				4	2		4
11	山田 真	Ex-machina	9				3		4	2
12	小川 靖夫		7		1	1			3	1
12	高橋 尚亨	東京工芸大学からくり工房	7	3	1			1		1
14	平井 雅尊	D-The-Star	6			3				1
14	桜井 真希	reRo	6					6		
16	後藤 健吾	FreedomekOBo	5				2			1
16	山口 拓也	大阪電気通信大学 伊藤研究室	5	1			1	1		
16	渡辺 勇斗	東京工芸大学からくり工房	5			1			1	1
19	中島 史敬		4			2				
19	清水 祐亮	からくり工房A:Mac	4	1					1	
19	林 康平	京都コンピュータ学院 制御通信部CINCS	4				1	1		
19	中江友則	京都コンピュータ学院 制御通信部CINCS	4				1	1		
19	八巻 光寿	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	4					1		1
19	原田 優月	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	4					1		1
19	大井 彩奈	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	4					1		1
19	柳田 拓海	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	4					1		1
19	森 遥人	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	4					1		1
19	鈴木 聖悟	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	4					1		1
19	高橋 優真	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	4					1		1
19	松本 怜士	大阪府立城東工科高校	4	4						
19	皆川 翔希也	新潟コンピュータ専門学校	4		4					
19	塩野 海人	東京工芸大学からくり工房	4					1		1
19	柴田 翔	東京工芸大学からくり工房	4					1		1
19	篠原 比呂	東京工芸大学からくり工房	4					1		1
19	遠藤隆記	極東技術結社	4							2
36	湯川 慎一		3							1
36	田中 洋輔		3		1					
36	黄 仁大		3							1
36	黒川 旭	(株)ロボテナ	3							1
36	中 良介	reRo	3							1
36	下鳥 晴己	zeRo / D-The-Star	3					1		
36	佐久間 健太 中根 由希 菜	セナ	3					1		
36	畠山 和昭	埼玉県立新座総合技術高等学校	3							1
36	大澤 諒次	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部	3							1
36	野間 心颯	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部	3							1
36	内野 迅	埼玉県立狭山工業高等学校電子機械科	3					1		
36	新谷 健太郎	大阪電気通信大学 自由工房	3	1						
36	中村 アトム	新潟コンピュータ専門学校	3		1					
36	片山 昂	新潟コンピュータ専門学校	3		3					
36	佐藤 雅弥	東京工芸大学からくり工房	3							1
36	稲垣 航成	東京工芸大学からくり工房	3							1
36	佐藤 日向	湘南工科大学 ロボット研究部	3					1		
36	葉山清輝	熊本高専	3				3			
54	綿谷 良太		2						1	1
54	富永 陸斗	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	2					1		1
54	谷内田 茂成	新潟コンピュータ専門学校	2		2					
54	椎名 礼	湘南工科大学 ロボット研究部	2					1		1
54	近藤 隆路	(株)シンプルファイター	2	2						
59	いとう ひさし		1	1						
59	林芸岑		1					1		
59	陳奕翔		1					1		
59	須賀 裕文	D-The-Star	1						1	
59	CHUN KAI,CHANG	Lunghwa university of science and technology	1					1		
59	I FAN, CHANG	Lunghwa university of science and technology	1					1		
59	CHI HSIANG,WU	National Taipei University of Technology	1					1		
59	中原 悠希	からくり工房I.Sys	1	1						
59	宮寄 菜大、武田、市村	しおだ野マイコンクラブ	1					1		
59	武田 虎徹、宮寄、市村	しおだ野マイコンクラブ	1					1		
59	佐藤 圭	やまがたロボットクラブ	1			1				
59	高内 敬祐	やまがたロボットクラブ	1			1				
59	岩瀬 達彦 荒井 結菜	リスタート	1					1		
59	西崎 伸吾	厚木ロボット研究会	1							1
59	鹿島 雅夫	名古屋工学院専門学校	1					1		
59	渡部 要	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部	1							1

59	田代 俊平	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部	1							1		
59	丸山 翔	埼玉県立狭山工業高等学校電子機械科	1					1				
59	古橋 真寛	埼玉県立狭山工業高等学校電子機械科	1					1				
59	山本 優磨	埼玉県立狭山工業高等学校電子機械科	1					1				
59	鈴木 滉大	埼玉県立狭山工業高等学校電子機械科	1					1				
59	香取 まゆ	埼玉県立狭山工業高等学校電子機械科	1					1				
59	丸岡 大那	大阪府立城東工科高校	1	1								
59	伊藤 駿	大阪府立城東工科高校	1	1								
59	神谷 秀輝	大阪府立城東工科高校	1	1								
59	大谷 優翔	大阪府立高津高等学校	1	1								
59	木村 優太	大阪府立高津高等学校	1	1								
59	川村 侑輝	山形工業高校	1				1					
59	影山 夏樹	極東技術結社新潟支部	1			1						
59	高畑 吏玖	湘南工科大学 ロボット研究部	1								1	
59	佐藤歩	湘南工科大学ロボット研究部	1						1			
59	曾山 風太	福井大学カククリ工房I.Sys	1	1								
59	竹田 知弘	電気通信大学ロボメカ工房	1									1

ポイント獲得者数

マイクロマウス	クラシックマウス	ロボトレース
54	110	91

※中部初級者大会は中止

ランキング対象の地区大会等:

関西地区、中部初級者、北陸信越地区、東北地区、九州地区、中部地区、学生大会、金沢草の根、東日本地区

**2017年より「マイクロマウス シーズン ポイントランキング」を開始しました。**

対象の地区大会の種目で上位になると、出走台数に応じたポイントを取得できます(完走すれば必ず1ポイント取得できます)。

マイクロマウス競技、クラシックマウス競技、ロボトレース競技(2018年より)が対象です。競技ごとにポイント集計します。

**2018年より、全日本大会は出場する競技で開催年の地区大会や認定大会完走実績がないと申込みできません。**

ポイントは、マシンに付加されるのではなく出場者(操作者)に付加されます。参加者は全ての大会で出場者名を統一して登録してください。

※ポイントランキングに掲載されている参加者の名前でない、全日本大会の登録はできません。ポイント獲得時のIDでない登録できません。

1つの競技に複数台エントリーした場合は、その中で最もポイントが高いものを加算対象にします。

ポイントの加算は3地区大会までです。4地区大会以上で完走した場合は、ポイントの高い3地区大会のポイントを加算対象にします。

初級者大会やフレッシュマンクラスなどの認定大会は、完走で一律1ポイント取得です。順位による加算はありません。

各競技ごとに、3地区大会までのポイントと全日本大会のポイントの合計を年間獲得ポイントとし、年間ランキングします。

※マイクロマウス大会のサイトにて、年間ランキング一覧に獲得者名、グループ名、取得ポイントを掲載します。

地区大会等のポイント付与表  
マイクロマウス競技

順位	出走台数			
	1~4	5~14	15~29	30~
1	4	6	10	15
2	3	4	6	10
3	2	3	4	6
4	1	2	3	4
5		1	2	3
6		1	1	2
7		1	1	1
:		:	:	:
:		1	1	1
リタイア	0	0	0	0

クラシックマウス競技・ロボトレース競技

順位	出走台数			
	1~9	10~24	25~49	50~
1	4	6	10	15
2	3	4	6	10
3	2	3	4	6
4	1	2	3	4
5	1	1	2	3
6	1	1	1	2
7	1	1	1	1
:	:	:	:	:
:	1	1	1	1
リタイア	0	0	0	0

完走すれば1ポイント取得できます。

※初級者大会やフレッシュマンクラスなどの認定大会は、順位に関係なく完走で1ポイント取得です。上記の表は適用されません。

大会事務局

マイクロマウス2024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\\_alljapan@ntf.or.jp](mailto:mouse_alljapan@ntf.or.jp)

Memo





**主催** 公益財団法人ニューテクノロジー振興財団



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](mailto:mouse@ntf.or.jp)

**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、公益社団法人計測自動制御学会

**協賛**

(協賛ランク順 五十音順)



三菱電機株式会社



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



株式会社トヨタガズレーシングディベロップメント



株式会社YDKテクノロジーズ



アナログ・デバイス株式会社



バンダイナムコグループ



株式会社前川製作所



MathWorks

からくり工房A:Mac

カワダロボティクス株式会社 FAULHABER

ぺんてる株式会社機設部 マイクロテック・ラボラトリー株式会社

**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 株式会社ロボテナ  
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