

## マウス2007 テクニカルデータ

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

平成 19 年 10 月 31 日(水)18:00 必着 (参加される方は必ず送付して下さい)  
 参加競技種目、ロボット名、操作者名等、競技参加申込書と必ず同じものを書いて下さい。  
 ロボット名は 15 文字以内で記述して下さい。

ロボット名											
ロボット名の由来											
フリガナ 操作者名								所属	(グループ名、勤務先、学校名等)		
製作者名	メカニズム(台車)	ハード(エレクトロニクス)					ソフト				
製作期間	メカニズム(台車)	ハード(エレクトロニクス)					ソフト				
プロセッサの種類 クロック速度	1.Z80系 2.86系 3.PIC系 4.H8系 5.SH2系 6.SH4系 7.その他の系 CPU 型番は( ) 周波数は( Hz)										
電源の種類 サイズ・個数	〔CPU 関係〕 1.種類( ) 2.サイズ( ) 3.個数( 本)										
	〔モータ関係〕 1.種類( ) 2.サイズ( ) 3.個数( 本)										
モータの種類 個数 メーカー名	1.ステッピングモータ 2.D.C.モータ 3.その他( ) 1. 2 個 2. 3 個 3. 4 個 4.その他( 個) メーカー名( )										
壁検出方法	1. 壁上面 2. 壁側面 3. その他( )										
センサの種類 個数 メーカー名	1.フォトセンサ 2.超音波センサ 3.CCD センサ 4.その他( ) 個 個 個 個 メーカー名( )										
車輪の個数 寸法	〔動輪〕 1.2 輪 2.3 輪 3.4 輪 4.その他( ) 直径 (mm) 幅 (mm)										
	〔補助輪〕 1.1 輪 2.2 輪 3.その他( ) 直径 (mm) 幅 (mm)										
ロボットの寸法	縦	mm、	横	mm、	高さ	mm、	重さ	g			
探索アルゴリズム	1.求心法 2.足立法 3.左手法 4.右手法 5.その他( )										
プログラム言語	1.アセンブラ 2.C 言語 3.その他( )										
開発ツール	1.秋月開発ソフト 2.Best Technology 開発ソフト 3.ALPHA PROJECT 開発ソフト 4.Yellow Soft 開発ソフト 5.JSD 開発ソフト 6.RENesas 開発ソフト 7.XA80 8.GCC 9.Cygwin 10.その他の開発ソフト( )										
最短走行方法	1.自動 2.手動 3.その他										

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

競技中に極力紹介させていただく予定です。

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

ロボット製作の目的 大会参加目的	
競技会参加歴 ロボット名・成績 (他の競技会も含む)	2004 年
	2005 年
	2006 年
	2007 年

備 考
-----

送付先：〒140-0002 東京都品川区東品川 4 - 5 - 15  
 FAX 03-6711-5419 TEL 03-6744-5444  
 E-mail: mouse2007@robomedia.org