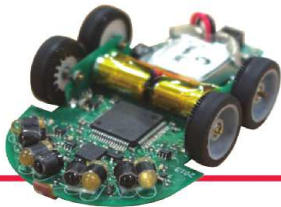




世界から第一線の
ロボテイストがやってきた

第 36 回全日本マイクロマウス大会

マイクロマウス



2015  MICRO MOUSE

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

2015年11月20日(金)～22日(日)
東京工芸大学 厚木キャンパス

記録集

マイクロマウス 2015 実行委員会

マイクロマウス2015 第36回 全日本マイクロマウス大会

開催場所： 東京工芸大学厚木キャンパス メインアリーナ

開催日： 2015年11月20日（金）～22日（日）

主催： 公益財団法人ニューテクノロジー振興財団

共催： 東京工芸大学 公益財団法人つくば科学万博記念財団

運営： マイクロマウス2015実行委員会 実行委員長：鈴木秀和（東京工芸大学）

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： 〒158-0098 東京都世田谷区上用賀 3-6-16 2F-A

E-mail： mouse@ntf.or.jp（マイクロマウス大会事務局）

TEL:03-6805-6081 FAX:03-6805-6082

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、厚木市
厚木商工会議所、厚木商工会議所 ATSUMO
公益社団法人計測自動制御学会
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



ATSUMO

運営／運営協力

マイクロマウス 2015 実行委員会
マイクロマウス・サポーターズ
東京工芸大学工学部同窓会
東京工芸大学工学部電子機械学科

協賛

株式会社イクシスリサーチ
エフテック株式会社
マイクロテック・ラボラトリー株式会社
ライフロボティクス株式会社

共催

東京工芸大学
公益財団法人つくば科学万博記念財団

KOGEI 東京工芸大学

特別協賛

株式会社アールティ
オリエンタルモーター株式会社
バンダイナムコグループ



Orientalmotor



広告協賛

NKKスイッチズ株式会社
株式会社三平商会
スマッツ株式会社
株式会社明輝

賞品提供 : 株式会社秋月電子通商、オリエンタルモーター株式会社、株式会社千石電商、テクノロジア株式会社、マクソンジャパン株式会社、マイクロテック・ラボラトリー株式会社

通訳協力 : 神奈川SGGクラブ



マイクロマウス(ハーフサイズ) 競技エキスパートクラス 全日本大会評価基準と表彰内容

表彰者評価基準

優勝～ 6 位	最短走行時間の短さを評価
自律賞	1 回目のスタートから持ち時間内に全走行が完了(最後にスタート地点まで戻る)するまで、ノータッチで走り切ったマウスの内、最短走行時間を記録したマウスに対する評価。全走行を完了したマウスがない場合は、最初にタッチした時までの最短完走時間を記録したマウスを評価する。
ニューテクノロジー賞	新しい要素技術・コンセプトに積極的に取り組み、技術的可能性をひろげたものを評価
つくば科学万博記念財団理事長賞	高校生以下の若手により特に独自で製作されたマウス、最短時間等を評価
特別賞	以上の評価以外の特に優れたマウス

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

マイクロマウス (ハーフサイズ) 競技フレッシュマンクラスの記録認定について

2014 年度より、フレッシュマンクラスについては、優勝/準優勝等の順位表彰を行わない事とし、記録認定証にその順位を記載する事となりました。

その他、特に優れていると認められたロボットには「特別賞」の賞状が贈られます。

マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス 全日本大会評価基準と表彰内容

表彰者評価基準

優勝～ 6 位	最短走行時間の短さを評価
自律賞	1 回目のスタートから持ち時間内に全走行が完了(最後にスタート地点まで戻る)するまで、ノータッチで走り切ったマウスの内、最短走行時間を記録したマウスに対する評価。全走行を完了したマウスがない場合は、最初にタッチした時までの最短完走時間を記録したマウスを評価する。
ニューテクノロジー賞	新しい要素技術・コンセプトに積極的に取り組み、技術的可能性をひろげたものを評価
つくば科学万博記念財団理事長賞	高校生以下の若手により特に独自で製作されたマウス、最短時間等を評価
特別賞	以上の評価以外の特に優れたマウス

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

マイクロマウスクラシック競技フレッシュマンクラスの記録認定について

2014 年度より、フレッシュマンクラスについては、優勝/準優勝等の順位表彰を行わない事とし、記録認定証にその順位を記載する事となりました。

その他、特に優れていると認められたロボットには「特別賞」の賞状が贈られます。

ロボットレース競技 全日本大会評価基準と表彰内容

表彰者評価基準

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

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

第36回全日本マイクロマウス大会

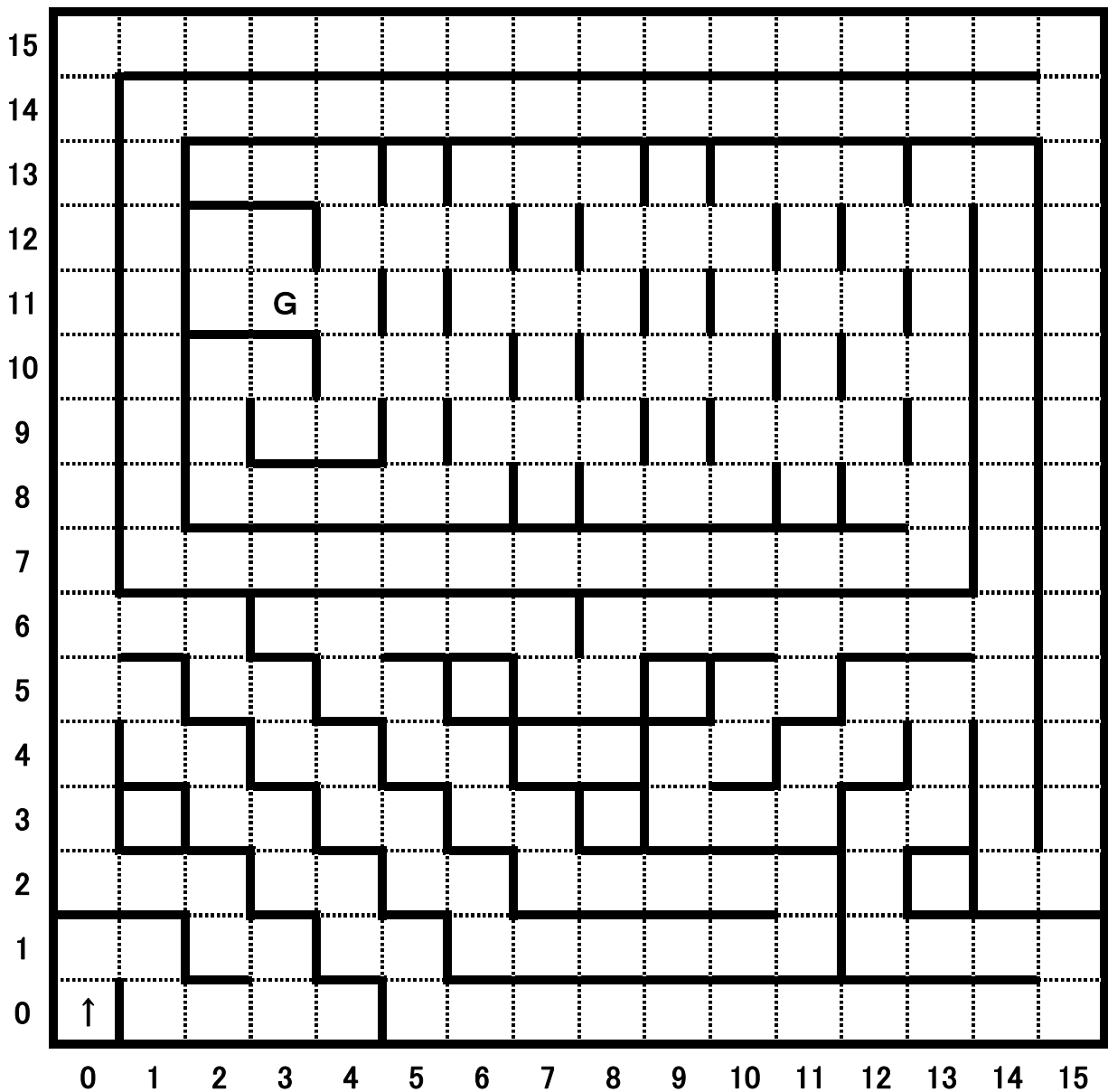
マイクロマウス（ハーフサイズ）競技

エキスパートクラス【予選】

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



西回り 88歩 25折、南回り 69歩 36折

MM2015 マイクロマウス(ハーフサイズ)競技 エキスパートクラス 予選 結果

順位	出走 番号	ロボット名	操作者	所属	記録	備考
1	27	Sapphire	松井 祐樹	京都大学機械研究会	00:04.416	決勝進出
2	15	こじまうす11	小島 宏一		00:04.478	決勝進出
3	14	Ning6	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	00:04.635	決勝進出
4	7	Excel:mini-4	Khiew Tzong Yong	Institute of Technical Education, Singapore	00:04.852	決勝進出
5	11	Energy	Soh Wei Fong	Nanyang Polytechnic	00:04.972	決勝進出
6	9	Scout-junior	Teo Jun Wei	Institute of Technical Education, Singapore	00:05.854	決勝進出
7	8	Bolt_mini	Low Kay Boon Alan	Institute of Technical Education, Singapore	00:05.906	決勝進出
8	6	Starry-tiny	Goh Wen Feng	Institute of Technical Education, Singapore	00:06.317	決勝進出
9	13	Titan	Ma Yuan	Nanyang Polytechnic	00:17.894	決勝進出
10	12	Cheetah	Chen Yit Fong	Nanyang Polytechnic	00:25.540	決勝進出
11	16	小天旋2verMTL	平井 雅尊	アニキと愉快的な仲間たち	00:28.645	決勝進出
12	24	Madone	布施 正俊	新潟コンピュータ専門学校	00:49.842	
13	23	東北マウス爽2015	菅原 昌弥	ロボコンやっぺし	00:55.932	
14	20	エネリトル	永田 晃弘	名古屋工学院専門学校	01:01.802	
15	4	ロボイソメ 2	畠山 和昭	銀座商店街	01:04.121	
16	19	R-05 rev.5	山村 道久	(株)インフォグラム ロボ部	02:14.948	
17	1	ユニバーサルキットType-H	鈴木 秀和	東京工芸大学からくり工房	02:45.630	
	2	たまきのジャンガボンゴマウス	玉木 敬也	東京工芸大学からくり工房	R	
	3	となりのナトリ	名取 拓也	東京工芸大学からくり工房	R	
	10	Mini Diu-Gow	Cai,Xin-Han / Wang,Wen-Liang	Lunghwa University of Science and Technology	R	
	17	mm8	山下 伸逸		R	決勝進出
	21	ミニなめこ2	鈴木 啓真	名古屋工学院専門学校	R	
	22	東北マウス 楓	薬師川 楓	ロボコンやっぺし	R	
	25	モスマン	中瀬 優	Mice Busters	R	
	5	chip-half-ver2	松村 周平	電気通信大学ロボメカ工房	棄権	
	18	つつみん 初号機	堤 陽一	(株)インフォグラム ロボ部	棄権	
	26	Micro Star	森永 英一郎	個人	棄権	

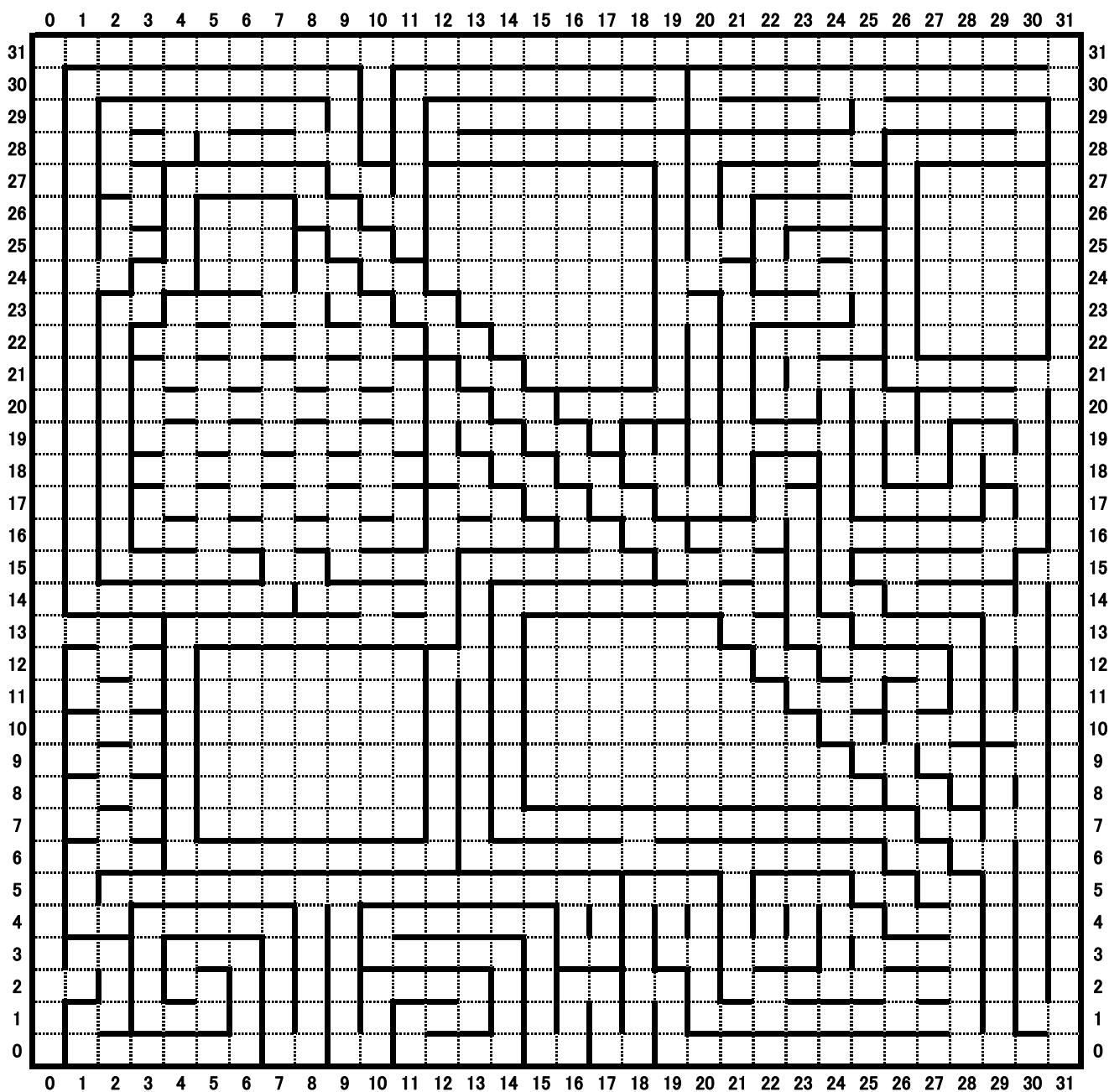
エントリー:27 出走:24 完走:17 決勝進出:12+9(シード)

第35回マイクロマウス全国大会 マイクロマウス（ハーフサイズ）エキスパート競技決勝

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



西回り 163歩 30折、南回り 155歩 74折、東回り165歩、64折

MM2015 マイクロマウス(ハーフサイズ)競技 エキスパートクラス 決勝 結果

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	賞
1	21	Sapphire	松井 祐樹	京都大学機械研究会	00:06.488	優勝・厚木市長賞
2	5	翠嵐	宇都宮 正和		00:07.742	第2位
3	12	Maneuver	加藤 雄資	個人	00:08.197	第3位
4	17	Energy	Soh Wei Fong	Nanyang Polytechnic	00:10.366	第4位
5	19	Ning6	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	00:11.382	第5位
6	18	Excel:mini-4	Khiew Tzong Yong	Institute of Technical Education, Singapore	00:11.500	第6位
7	16	Scout-junior	Teo Jun Wei	Institute of Technical Education, Singapore	00:11.637	
8	4	Titan	Ma Yuan	Nanyang Polytechnic	00:11.895	自律賞
9	3	Cheetah	Chen Yit Fong	Nanyang Polytechnic	00:12.006	
10	7	Que	竹本 裕太	Mice Busters	00:12.270	特別賞
11	14	Starry-tiny	Goh Wen Feng	Institute of Technical Education, Singapore	00:14.228	
12	15	Bolt_mini	Low Kay Boon Alan	Institute of Technical Education, Singapore	00:14.917	
13	10	東北マウス 赫	菅原 昌弥	ロボコンやっぺし	00:22.130	特別賞
14	2	小天旋2verMTL	平井 雅尊	アニキと愉快的な仲間たち	00:24.995	
15	20	こじまうす11	小島 宏一		01:13.296	特別賞
16	13	MercesAgressive	長野 恵典	電気通信大学ロボメカ工房	01:14.177	
17	11	ロング15号機	小峰 直樹	個人	01:19.382	
18	9	Falter	落合 誠治		01:27.732	
	1	mm8	山下 伸逸		R	特別賞
	8	Jade	中島 瑞	電気通信大学ロボメカ工房	R	
出走せず	6	こじまうす10	小島 宏一			※予選通過マウスを選択

特別賞(グループ) Institute of Technical Education, Singapore

出走:20 完走:18

第36回全日本マイクロマウス大会

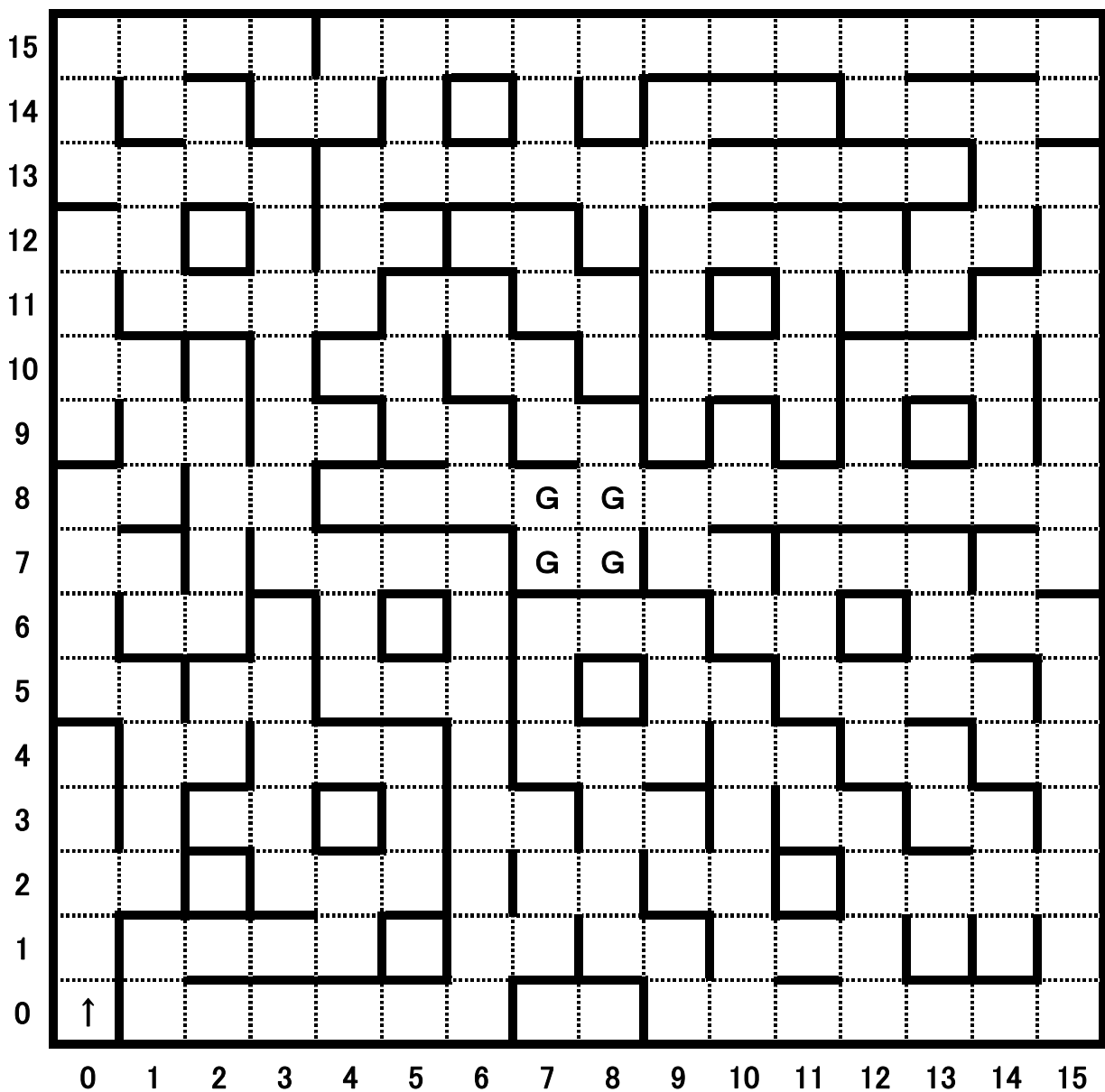
マイクロマウスクラシック競技

エキスパートクラス【予選】

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



西回り 48歩21折 南回り 48歩35折

MM2015 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 結果

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	備考
1	10	Diu-Gow	Cai,Xin-Han / Lin,Yu-chih	Lunghwa University of Science and Technology	00:03.477	決勝進出
2	16	Que	竹本 裕太	Mice Busters	00:03.522	決勝進出
3	5	Min7	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	00:03.988	決勝進出
4	7	Excel-9	Khiew Tzong Yong	Institute of Technical Education, Singapore	00:04.169	決勝進出
5	15	DECIMUS 4E	Peter Harrison		00:04.396	決勝進出
6	17	Cobalt	平松 直人	Mice Busters	00:04.655	決勝進出
7	11	HIPPO	LIAO,HUAN-JIE / CHEN,CHAO-WEI	Lunghwa University of Science and Technology	00:04.691	決勝進出
8	6	Starry	Goh Wen Feng	Institute of Technical Education, Singapore	00:04.706	決勝進出
9	9	Scout	Teo Jun Wei	Institute of Technical Education, Singapore	00:04.839	決勝進出
10	3	雪風5.5	中島 史敬		00:05.056	決勝進出
11	13	0 MMR	Patrick John Chia and Tan Wei Hao	Patrick John Chia and Tan Wei Hao	00:05.941	決勝進出
12	24	なめこ2	鈴木 啓真	名古屋工学院専門学校	00:05.960	決勝進出
13	27	RE:Unive	高柳 智	福井大学 からくり工房I.Sys	00:06.388	決勝進出
14	54	BRAVE	内田 雄太郎	個人	00:06.641	決勝進出
15	33	0xe	吉川 大貴	東京理科大学 Mice	00:08.234	決勝進出
16	21	OpenerBurst	長野 恵典	電気通信大学ロボメカ工房	00:08.789	決勝進出
17	12	Minnie Nano	Yi-Zhan,Cai / Fong-Chun,Liou	Lunghwa University of Science and Technology	00:09.945	決勝進出
18	39	オウイス	渡邊 優介	東京理科大学 Mice	00:10.113	決勝進出
19	25	STERA	馬場 悠輔	メカトロニクス研究倶楽部	00:10.439	決勝進出
20	28	ヌクヌクDC-Charles-	青木 政武	株式会社アールティ	00:11.865	決勝進出
21	49	YamaneV3.5	山口 亨一	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:12.435	決勝進出
22	50	KNCT-MM2DC	葉山 清輝	熊本高等専門学校 葉山研究室	00:13.132	決勝進出
23	43	ソフィア	堀 大輝	金沢高専ハンズオン部	00:19.498	
24	2	U_DC2015	新保 佑京	東京工芸大学からくり工房	00:22.789	
25	31	SatoMouse2015	佐藤 一成	芝浦工業大学 SRDC	00:23.454	
26	52	BM-01改	西崎 伸吾	厚木ロボット研究会	00:28.208	
27	29	Dedede	高橋 良太	株式会社アールティ	00:29.460	
28	1	ユニバーサルキットType-C	鈴木 秀和	東京工芸大学からくり工房	00:33.352	
29	8	Bolt	Low Kay Boon Alan	Institute of Technical Education, Singapore	00:38.992	
30	44	15式	こうへい	マイクロマウス北陸同好会	00:39.879	
31	47	ミツキラビット	久住 隆司	ロボット・ファン.net	01:12.905	
32	22	Turbo-M01	秦 康祐	電気通信大学ロボメカ工房	01:21.567	
33	41	ハセシユマウス Ver.3.0	長谷川 峻	東京理科大学 Mice	01:26.412	
34	23	chip_Omni_ver3	松村 周平	電気通信大学ロボメカ工房	01:31.656	

MM2015 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 結果

順位	出走 番号	ロボット名	操作者	所属	記録	備考
35	36	Sylpheed3	古川 大貴	東京理科大学 Mice	01:47.307	
36	45	pate-Ratte	長谷川 健人	早稲田大学マイクロマウスクラブ	02:23.052	
	4	HexA	加藤 雄資	個人	R	
	14	bw9	TJ Sang	none	R	
	18	Mokuzo-	中瀬 優	Mice Busters	R	
	20	W2000SP1	小堀 周平	電通大ロボメカ工房OB	R	
	26	レミング	平井 伸幸	福井大学 からくり工房I.Sys	R	
	30	YA3	荒井 優輝	からくり工房 A:Mac	R	
	32	モーターネズミ再び改善	丹治 祐太郎	東京農工大学 ロボット研究会	R	
	34	ちょこまか	小泉 太嘉志	東京理科大学 Mice	R	
	35	mode	大嶽 結衣	東京理科大学 Mice	R	
	42	TYU三郎・改	小川 靖夫		R	
	48	マイクロマウス学習キット2	佐藤 陽介	メカトロ工房／厚木ロボット研究会	R	
	19	Micro Star	森永 英一郎	個人	棄権	
	37	マジマウス_2	真島 陽佑	東京理科大学 Mice	棄権	
	38	雷神	森田 健太	東京理科大学 Mice	棄権	
	40	タニタンv1.1	谷口 野歩	東京理科大学 Mice	棄権	
	46	狐月	沼井 隆晃	ロボット技術研究会	棄権	
	51	Drag & Drug	秦 直哉	アニキと愉快的な仲間たち	棄権	
	53	GEKKO	綿谷 良太	個人	棄権	

エントリー:54 出走:47 完走:36 決勝進出:22+11(シード)

第36回全日本マイクロマウス大会

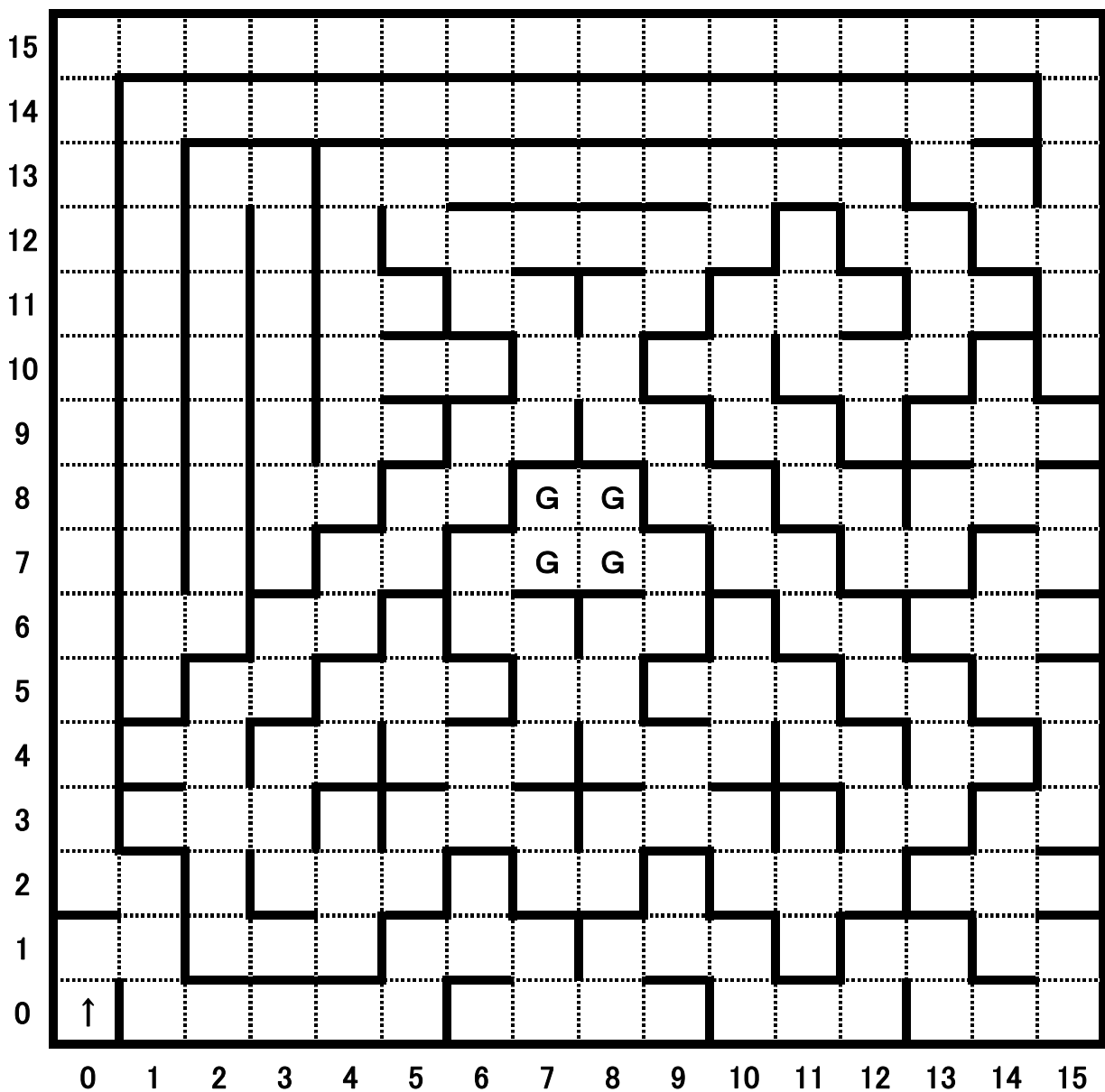
マイクロマウスクラシック競技

エキスパートクラス【決勝】

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



西回り 112歩49折 南回り 86歩67折

MM2015 マイクロマウスクラシック競技 エキスパートクラス 決勝 結果

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	賞
1	33	Diu-Gow	Cai,Xin-Han / Lin,Yu-chih	Lunghwa University of Science and Technology	00:06.301	優勝・自律賞
2	32	Que	竹本 裕太	Mice Busters	00:06.307	第2位・特別賞
3	9	Dritte	今井 康博	東京理科大学 Mice	00:07.739	第3位
4	30	Excel-9	Khiew Tzong Yong	Institute of Technical Education, Singapore	00:07.809	第4位・特別賞
5	29	DECIMUS 4E	Peter Harrison		00:08.226	第5位
6	31	Min7	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	00:08.446	第6位
7	27	HIPPO	LIAO,HUAN-JIE / CHEN,CHAO-WEI	Lunghwa University of Science and Technology	00:09.083	
8	24	雪風5.5	中島 史敬		00:09.647	
9	22	なめこ2	鈴木 啓真	名古屋工学院専門学校	00:09.841	
10	16	エネマウス2	永田 晃弘	名古屋工学院専門学校	00:10.122	
11	18	Xiphosura	田所 祐一	東京工業大学ロボット技術研究会	00:10.750	
12	6	Minnie Nano	Yi-Zhan,Cai / Fong-Chun,Liou	Lunghwa University of Science and Technology	00:11.461	
13	17	朱雀ver.BLACK	赤尾 健太	福井大学 からくり工房I.Sys	00:12.548	
14	20	BRAVE	内田 雄太郎	個人	00:14.583	ニューテクノロジー賞
15	21	RE:Unive	高柳 智	福井大学 からくり工房I.Sys	00:16.318	
16	7	OpenerBurst	長野 恵典	電気通信大学ロボメカ工房	00:17.779	
17	4	STERA	馬場 悠輔	メカトロニクス研究倶楽部	00:23.182	
18	2	YamaneV3.5	山口 亨一	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:25.929	特別賞
19	10	紫電改	宇都宮 正和		00:40.590	
20	13	Amber	中島 瑞	電気通信大学ロボメカ工房	00:48.842	
21	25	Scout	Teo Jun Wei	Institute of Technical Education, Singapore	00:48.905	
22	5	オウイス	渡邊 優介	東京理科大学 Mice	00:52.136	
23	28	Cobalt	平松 直人	Mice Busters	00:52.350	
24	23	0 MMR	Patrick John Chia and Tan Wei Hao	Patrick John Chia and Tan Wei Hao	00:53.717	
25	12	ハセシュマウス ver.4.0	長谷川 峻	東京理科大学 Mice	00:54.255	
26	8	0xe	吉川 大貴	東京理科大学 Mice	01:07.105	
27	26	Starry	Goh Wen Feng	Institute of Technical Education, Singapore	01:07.778	
28	11	ぴいこじまうず	小島 宏一		01:09.608	
29	15	YA2-Rebuild	荒井 優輝	からくり工房 A:Mac	01:15.672	
30	1	KNCT-MM2DC	葉山 清輝	熊本高等専門学校 葉山研究室	01:37.263	
31	3	ヌクヌクDC-Charles-	青木 政武	株式会社アールティ	01:40.476	
32	14	TYU三郎	小川 靖夫		01:49.588	
	19	Greenfield	塚本 渉	東京理科大学 Mice	R	

MM2015 マイクロマウスクラシック競技 エキスパートクラス 決勝 結果

順位	出走 番号	ロボット名	操作者	所属	記録	賞
----	----------	-------	-----	----	----	---

	-	ソフィア	堀 大輝	金沢高専ハンズオン部		つくば科学万博記念財団理事長賞
--	---	------	------	------------	--	-----------------

※最速(予選)の高校生

特別賞(グループ)

Lunghwa University of Science and Technology
名古屋工学院専門学校
東京理科大学 Mice

出走:33 完走:32

第36回全日本マイクロマウス大会

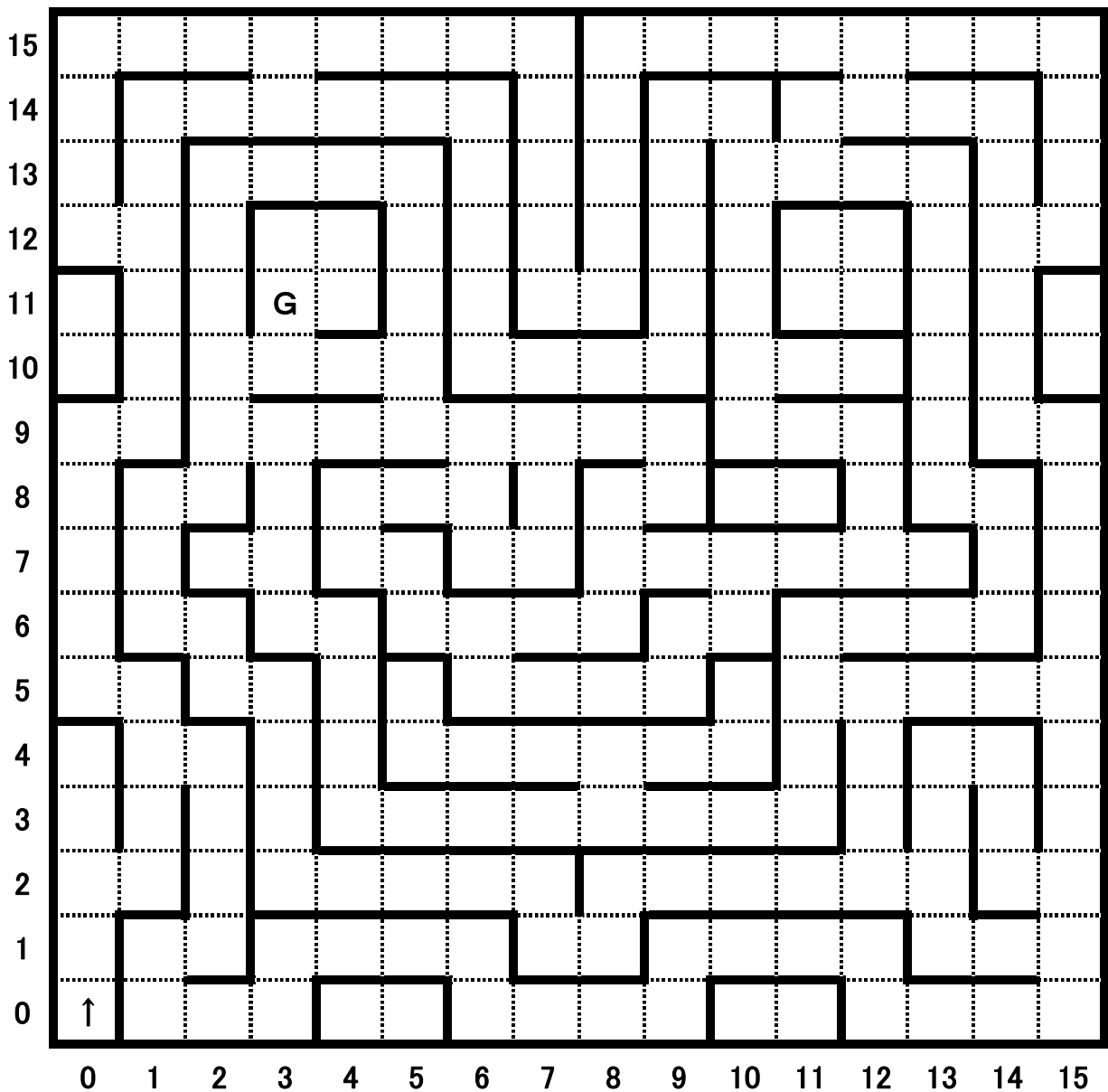
マイクロマウス（ハーフサイズ）競技

フレッシュマンクラス（決勝）

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



西回り 58歩 22折、南回り 58歩 32折

MM2015 マイクロマウス(ハーフサイズ)競技 フレッシュマンクラス 決勝 結果

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	賞
1	25	Lark	岸本 匠	福井大学 からくり工房I.Sys	00:07.008	特別賞
2	26	鶴鶴	伊藤 義宏	福井大学 からくり工房I.Sys	00:16.029	特別賞
3	24	BM-02	西崎 伸吾	厚木ロボット研究会	00:20.298	特別賞
4	29	壁マウス	福元 鉄平	東京工芸大学からくり工房	00:21.920	特別賞
5	30	カワウチ号	河内 康希	東京工芸大学からくり工房	00:38.807	特別賞
6	31	川原号	川原 きひろ	東京工芸大学からくり工房	00:40.888	特別賞
7	6	NOTORIN-5	小林 誠治	厚木高校物理化学部	00:42.456	※万博財団賞・特別賞
8	20	太郎くん	増田 遼太郎	埼玉県立新座総合技術高校 電子機械科	01:02.851	特別賞
9	32	MS-A2	佐藤 燦太	東京工芸大学からくり工房	01:03.421	
10	22	おふとん	松本 直樹	埼玉県立新座総合技術高校 電子機械科	01:03.518	
11	21	ネズミさん	小泉 輝月	埼玉県立新座総合技術高校 電子機械科	01:05.966	
12	7	ミイツナモニ	山脇 捷	厚木高校物理化学部	01:09.532	
13	28	M1	馬 躍航	東京工芸大学からくり工房	01:15.283	
14	13	翔平	麻川 翔平	向上高等学校	01:30.956	
15	14	ミッキー号	中川 晴香	向上高等学校	01:31.298	
16	12	隼	富岡 悠人	向上高等学校 情報研究部	01:33.921	
17	11	0	武井 浩輝	向上高等学校 情報研究部	01:33.963	
18	9	高竜6	高 竜之輔	向上高等学校 情報研究部	02:07.664	
19	23	積層鼠	鈴木 克幸	埼玉県立新座総合技術高校 電子機械科	03:10.496	特別賞
	1	twilight	佐々木 慧	電気通信大学ロボメカ工房	R	
	2	klein	大塚 政幸	電気通信大学ロボメカ工房	R	
	4	とおる	高橋 すみか	電気通信大学ロボメカ工房	R	
	5	はんしんよく(半身浴)R	伊藤 ひさし	個人	R	
	8	nt01	為山 尚希	厚木高校物理化学部	R	
	10	ところてん	鈴木 琳太郎	向上高等学校 情報研究部	R	
	17	インフォマウス4号	堀田 祐一	(株)インフォグラム ロボ部	R	
	18	redframe	篠田 圭介	早稲田大学マイクロマウスクラブ	R	
	3	Varuter	岸田 貴光	電気通信大学ロボメカ工房	棄権	
	15	SatoMouse2015.5	佐藤 一成	芝浦工業大学 SRDC	棄権	
	16	ねこあるく	長谷川 よし乃		棄権	
	19	saikoro	高橋 有礼	早稲田大学マイクロマウスクラブ	棄権	
	27	ちょこまか	小泉 太嘉志	東京理科大学 Mice	棄権	

特別賞(グループ) 向上高等学校

エントリー:32 出走:27 完走:19

※万博財団賞の正式な名称は「つくば科学万博記念財団理事長賞」

第36回全日本マイクロマウス大会

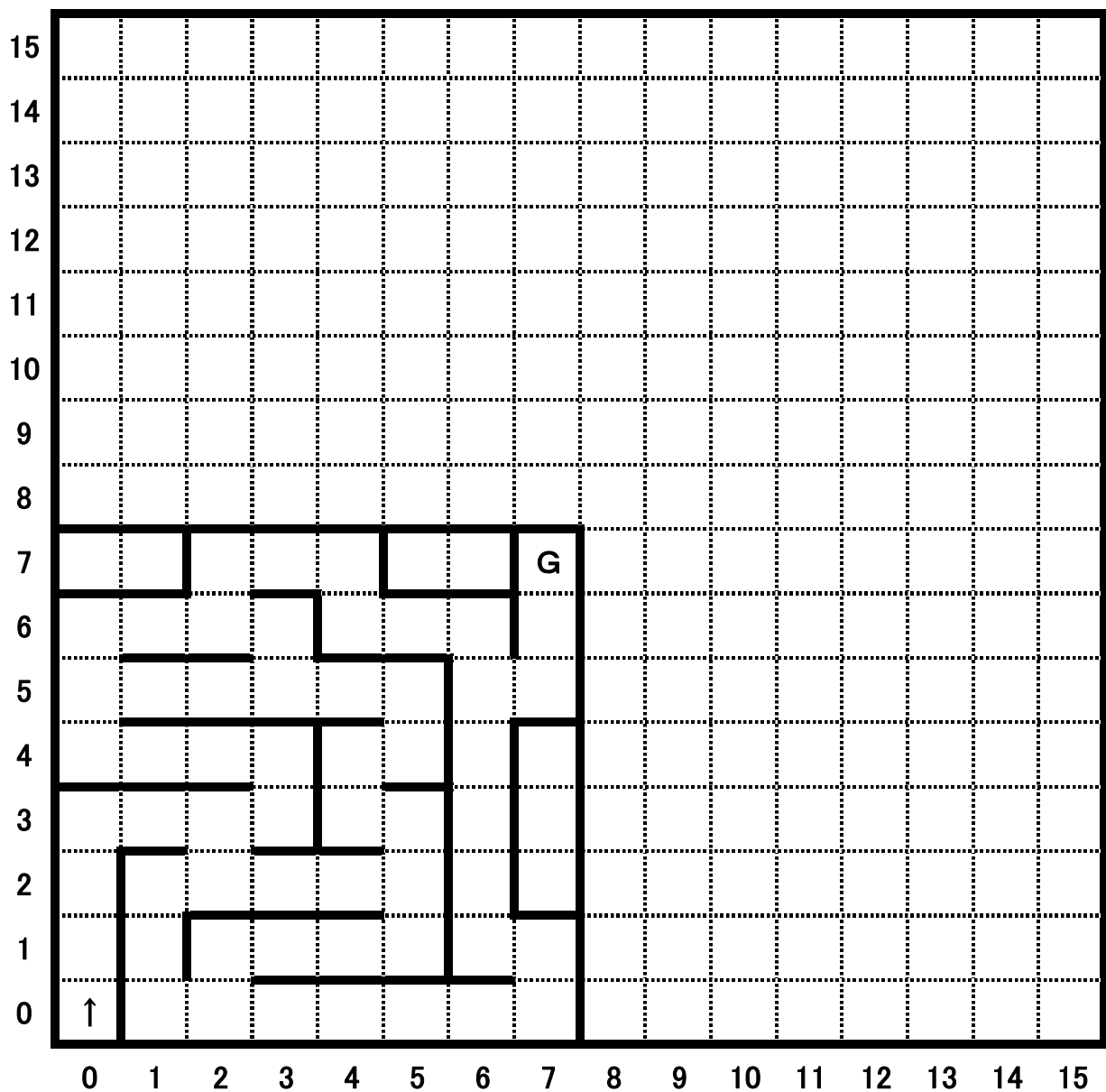
マイクロマウスクラシック競技

フレッシュマンクラス【予選】

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



西回り 24歩 12折、南回り 24歩 10折

MM2015 マイクロマウスクラシック競技 フレッシュマンクラス 予選 結果

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	備考
1	22	DONG-3	Jeong Eui Dong	MAZE, Dankook Univ. Korea	00:04.056	決勝進出
2	52	十三夜黒烏	森田 隆介	東工大ロボット技術研究会	00:04.662	決勝進出
3	86	レインボーロード	中野 元太	東京理科大学 Mice	00:05.433	決勝進出
4	21	YangJi	Yang Ji Hyun	MAZE, Dankook Univ. Korea	00:05.496	決勝進出
5	90	うむ夫。	寶澤 駿	東京理科大学 Mice	00:05.511	決勝進出
6	73	JEEK	関 翔太郎	電気通信大学ロボメカ工房	00:06.070	決勝進出
7	66	Sigmouse_elite	繁戸 脩幸	ロボメカ工房	00:06.343	決勝進出
8	88	アプーン	今井 陽太郎	東京理科大学 Mice	00:07.698	決勝進出
9	10	でしまる	益田 朋樹	株式会社ステップワン	00:08.099	決勝進出
10	76	TRUST_Man	皆藤 信人	東京農工大学 ロボット研究会 R.U.R	00:08.215	決勝進出
11	32	Mark II	中島谷 侑己	金沢高専ハンズオン部	00:10.188	決勝進出
12	33	Mark14	南保 慎一郎	金沢高専ハンズオン部	00:10.223	決勝進出
13	36	Mark-0	藤谷 颯大	金沢高専ハンズオン部	00:10.392	決勝進出
14	38	はせがわわ	長谷川 翔	金沢高専ハンズオン部	00:10.564	決勝進出
15	35	Mark17	廣原 隆司	金沢高専ハンズオン部	00:10.609	決勝進出
16	27	ディーブケロヨングリーン	三浦 柊一郎	福井大学 からくり工房I.Sys	00:10.644	決勝進出
17	34	イーグルZ改	山野 雄也	金沢高専ハンズオン部	00:10.724	決勝進出
18	59	探求車	五十嵐 太一	埼玉県立新座総合技術高校 電子機械科	00:11.451	決勝進出
19	87	Lucky	二又川 求哉	東京理科大学 Mice	00:11.691	決勝進出
20	54	marronnier	加藤 優哉	芝浦工業大学SRDC	00:11.798	決勝進出
21	64	マングリ-1号	野澤 博人	山梨県立産業技術短期大学校電子技術科	00:12.048	決勝進出
22	94	Kite	阿部 巧	東京理科大学 Mice	00:12.306	決勝進出
23	83	チャイニーズパーワズ	周 傑	日本電子専門学校電子応用工学科	00:14.965	決勝進出
24	65	Mk-01	前田 賢太郎	ロボメカ工房	00:15.008	決勝進出
25	1	サイトウ参	斎藤 巧真	東京工芸大学からくり工房	00:15.628	決勝進出
26	13	権瑞	船戸 恒宏	TeamPumpkinPie	00:17.075	決勝進出
27	55	パッチワーク	坂井 佑将	芝浦工業大学SRDC	00:19.527	決勝進出
28	4	スッピー	横井 睦美	株式会社アールティ	00:20.085	決勝進出
29	60	嶺上開花	及川 翔	埼玉県立新座総合技術高校 電子機械科	00:20.234	決勝進出
30	25	たミィ	田南 吉章		00:20.396	決勝進出
31	63	んーぐりぐり3号	清水 怜	山梨県立産業技術短期大学校電子技術科	00:20.640	決勝進出
32	62	ハマングリ 2号	横小路 裕也	山梨県立産業技術短期大学校電子技術科	00:25.944	
33	61	ロマンガリ-4号	常葉 健太	山梨県立産業技術短期大学校	00:27.156	

MM2015 マイクロマウスクラシック競技 フレッシュマンクラス 予選 結果

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	備考
34	81	power P	ye man aung	日本電子専門学校電子応用工学科	00:30.400	
35	49	Erbium	李林 嘉元	渋谷教育学園幕張高等学校物理部	00:30.770	
36	3	キダワラ号	貴俵 亮介	東京工芸大学からくり工房	00:30.809	
37	17	子亀	川崎 智弘	中国職業能力開発大学校 電子情報技術科	00:30.898	
38	6	two-line ver.1	山上 諒太	早稲田大学マイクロマウスクラブ	00:31.952	
39	72	QT	鈴木 健也	電気通信大学ロボメカ工房	00:32.833	
40	67	START LINE	丸山 清嵩	電気通信大学ロボメカ工房	00:37.186	
41	12	BD-02	山岸 健大	TeamPumpkinPie	00:39.195	
42	56	ウマゴン2号	河原 聡志	芝浦工業大学SRDC	00:39.666	
43	80	小木八	公納 日楽	日本電子専門学校	00:40.810	
44	16	MM1	村上 智勇	CNA	01:04.042	
45	44	もちもち1号	木村 威	渋谷教育学園幕張中学校電気部	01:10.100	
46	15	MM0	林 俊彦	CNA	01:17.437	
	2	世紀末マウス	福元 鉄平	東京工芸大学からくり工房	R	
	5	labyrinth	ズャーリッチ 和樹	早稲田大学マイクロマウスクラブ	R	
	18	デンスケ01	山田 仰	京大機械研究会	R	
	19	RB1RR	小寺澤 庸雅	大阪教育大学垣本研究室	R	
	20	twenty_three	斉藤 雅和	本多電子	R	
	23	Spirit	山口 辰久		R	
	26	行けみやちゃん。From愛知	宮石 和也		R	
	30	NS-toy	野村 慎之介	福井大学 からくり工房I.Sys	R	
	31	プライム	青柳 祐宇	福井大学 からくり工房I.Sys	R	
	37	イレギュラー	谷内 優弥	金沢高専ハンズオン部	R	
	39	MM流星号	木村 充伯	静岡理工科大学M.C.F.	R	
	40	こてる	松尾 涼平	長野県工科短期大学校	R	
	41	箱型海栗	下川 裕介	渋谷幕張中学校電気部	R	
	46	TAKE	竹内 聖	渋谷教育学園幕張中学校電気部	R	
	48	ガニ目デ	大西 史弥	渋谷教育学園幕張高等学校	R	
	51	ピー太	山本 壮太	株式会社アールティ	R	
	57	SANNSO君	大津 翔	向上高等学校 情報研究部	R	
	58	Forerunner NEO	栗原 浩輔	向上高等学校 情報研究部	R	
	77	C	須崎 惇	明星大学飯島研究室	R	
	79	ハヤブサの餌	大久保 喬	東京工業大学附属科学技術高等学校	R	

MM2015 マイクロマウスクラシック競技 フレッシュマンクラス 予選 結果

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	備考
	82	ハムスター	内田 将大	日本電子専門学校電子応用工学科	R	
	84	YP勢	石井 秀樹	日本電子専門学校電子応用工学科	R	
	85	もりんふえん	黒澤 拳斗	日本電子専門学校電子応用工学科	R	
	89	あやたかver1.0	大野 孝太	東京理科大学 Mice	R	
	91	まっぎょ	小倉 真魚	東京理科大学 Mice	R	
	95	オニヤンマウス	高森 太郎	東京理科大学 Mice	R	
	42	自由と仲間	中島 悠翔	渋谷教育学園幕張中学校電気部	R	
	43	ハイゼンベルク	大村 拓登	渋谷教育学園幕張中学校電気部	R	
	45	こんぱくと	浅海 遼大	渋谷教育学園幕張中学校電気部	R	
	47	りゅう 2号機	西川 航平	渋谷教育学園幕張中学校電気部	R	
	7	studio.h	嶋崎 祐希	早稲田大学マイクロマウスクラブ	棄権	
	8	eyyms	西澤 誠人	早稲田大学マイクロマウスクラブ	棄権	
	9	ミッキーマウス	青木 淳	早稲田大学マイクロマウスクラブ	棄権	
	11	C&C	寺門 幸英	TeamPumpkinPie	棄権	
	14	Pumpkin2号	齊藤 俊	TeamPumpkinPie	棄権	
	24	Mosu-Mausu	小山 景子		棄権	
	28	roach	中辻 佳祐	福井大学 からくり工房I.Sys	棄権	
	29	echo	小澤 涉至	福井大学 からくり工房I.Sys	棄権	
	50	INa3'sMouse	稲見 遼	渋谷教育学園幕張高等学校物理部	棄権	
	53	K-mouse	佐藤 康太	芝浦工業大学SRDC	棄権	
	68	Shekina	佐々木 慧	電気通信大学ロボメカ工房	棄権	
	69	C.E.O改	尾鷲 真士	電気通信大学ロボメカ工房	棄権	
	70	Linx2nd	稲積 愛子	電気通信大学ロボメカ工房	棄権	
	71	ANNA	苅谷 奈々	電気通信大学ロボメカ工房	棄権	
	74	sue3	須山 滉大	電気通信大学ロボメカ工房	棄権	
	75	i^2	市野塚 朝	電通大ロボメカ工房OB	棄権	
	78	MouSchu	小川 真史	東京工業大学ロボット技術研究会	棄権	
	92	Rectus	小野田 崇伸	東京理科大学 Mice	棄権	
	93	海神	菅田 瑞貴	東京理科大学 Mice	棄権	
	96	マウス1ごう	黒岩 周平	東京理科大学 Mice	棄権	
	97	Viola	柴田 悠人	Mice	棄権	

エントリー: 97 出走: 76 完走: 46 決勝進出: 31

第36回全日本マイクロマウス大会

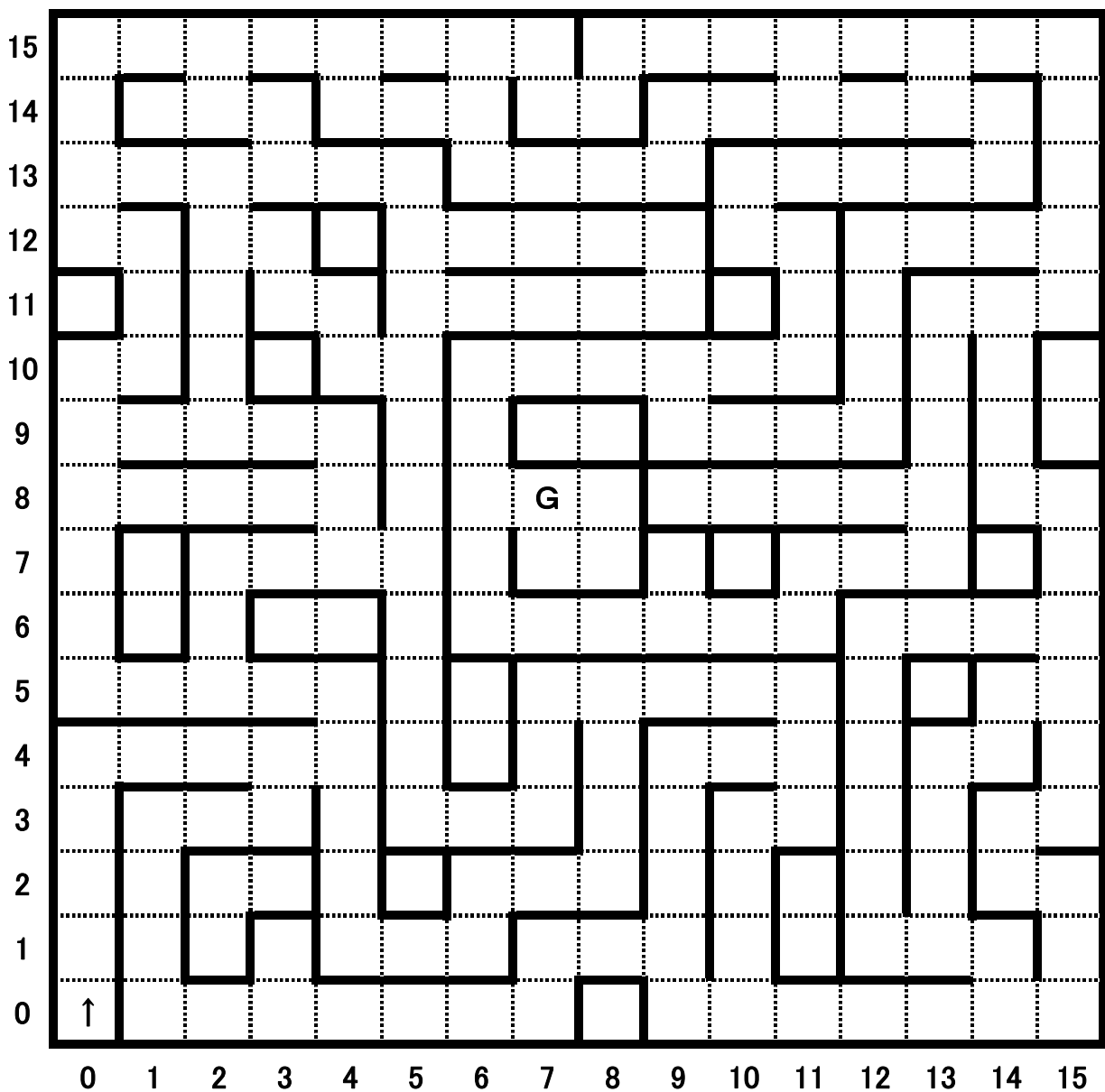
マイクロマウスクラシック競技

フレッシュマンクラス【決勝】

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



西回り 59歩21折 南回り 59歩23折

MM2015 マイクロマウスクラシック競技 フレッシュマンクラス 決勝 結果

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	賞
1	31	DONG-3	Jeong Eui Dong	MAZE, Dankook Univ. Korea	00:09.112	特別賞
2	29	レインボーロード	中野 元太	東京理科大学 Mice	00:10.446	特別賞
3	27	うむ夫。	寶澤 駿	東京理科大学 Mice	00:10.782	特別賞
4	28	YangJi	Yang Ji Hyun	MAZE, Dankook Univ. Korea	00:12.429	特別賞
5	26	JEEK	関 翔太郎	電気通信大学ロボメカ工房	00:13.759	特別賞
6	24	アプーン	今井 陽太郎	東京理科大学 Mice	00:15.091	特別賞
7	25	Sigmouse_elite	繁戸 脩幸	ロボメカ工房	00:15.830	特別賞
8	13	Lucky	二又川 求哉	東京理科大学 Mice	00:23.777	
9	10	Kite	阿部 巧	東京理科大学 Mice	00:25.377	
10	18	はせがわわ	長谷川 翔	金沢高専ハンズオン部	00:26.335	
11	20	Mark14	南保 慎一郎	金沢高専ハンズオン部	00:26.451	
12	16	ディープレヨングリーン	三浦 柁一郎	福井大学 からくり工房I.Sys	00:26.713	
13	19	Mark-0	藤谷 颯大	金沢高専ハンズオン部	00:26.858	
14	14	探求車	五十嵐 太一	埼玉県立新座総合技術高校 電子機械科	00:36.290	※万博財団賞・特別賞
15	2	たミィ	田南 吉章		00:48.260	
16	12	marronnier	加藤 優哉	芝浦工業大学SRDC	00:55.677	
17	8	Mk-01	前田 賢太郎	ロボメカ工房	00:55.794	
18	7	サイトウ参	斎藤 巧真	東京工芸大学からくり工房	01:02.651	
19	4	スッピー	横井 睦美	株式会社アールティ	01:19.752	
20	6	権瑞	船戸 恒宏	TeamPumpkinPie	02:50.695	特別賞
21	21	Mark II	中島谷 侑己	金沢高専ハンズオン部	03:04.941	
22	15	イーグルZ改	山野 雄也	金沢高専ハンズオン部	03:25.453	
	1	んーぐりぐり3号	清水 怜	山梨県立産業技術短期大学校電子技術科	R	
	3	嶺上開花	及川 翔	埼玉県立新座総合技術高校 電子機械科	R	
	5	パッチワーク	坂井 佑将	芝浦工業大学SRDC	R	
	9	チャイニーズパーワズ	周 傑	日本電子専門学校電子応用工学科	R	
	11	マングリー1号	野澤 博人	山梨県立産業技術短期大学校電子技術科	R	
	17	Mark17	廣原 隆司	金沢高専ハンズオン部	R	
	22	TRUST_Man	皆藤 信人	東京農工大学 ロボット研究会 R.U.R	R	
	23	でしまる	益田 朋樹	株式会社ステップワン	R	
	30	十三夜黒鳥	森田 隆介	東工大ロボット技術研究会	R	

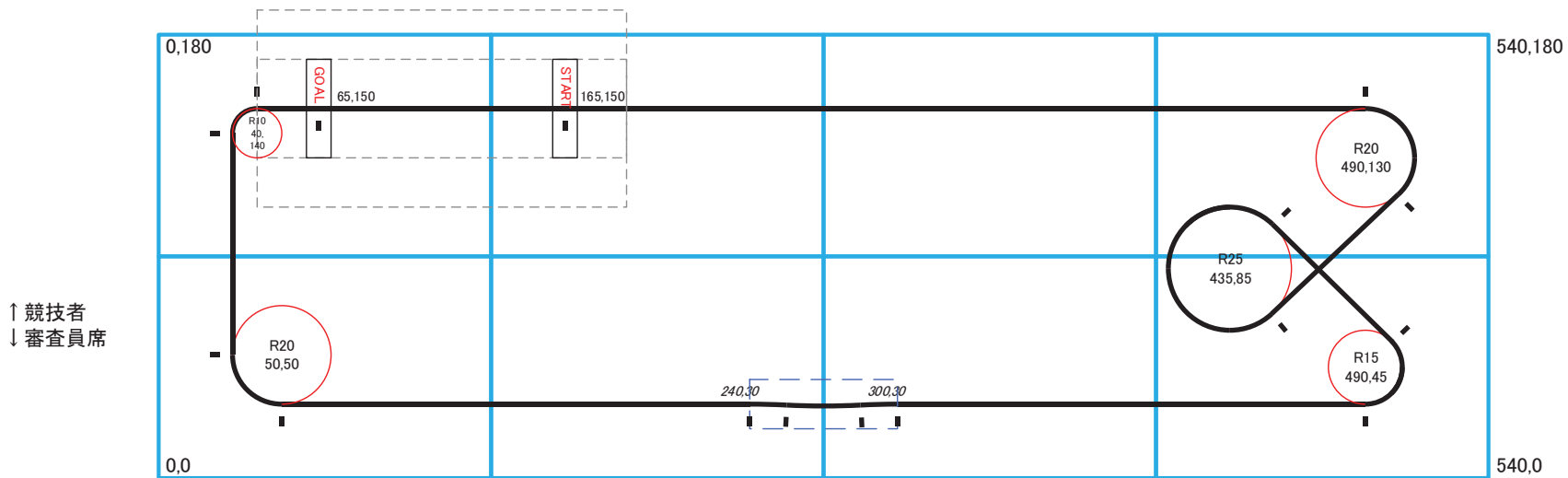
特別賞(グループ) 金沢高専ハンズオン部

※万博財団賞の正式な名称は「つくば科学万博記念財団理事長賞」

エントリー:31 出走:30 完走:22

2015年ロボットレース競技 予選 作図用図面

全長13.7m
(昨年 14.8m)



この部分はR300(全長0.6m)カーブスラローム。
作図の際には別紙スタイルシートを使用

MM2015 ロボトレース競技 予選 結果

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	備考
1	121	CartisX04	平井 雅尊	アニキと愉快的仲間たち	00:04.322	決勝進出
2	46	Ning3	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	00:04.532	決勝進出
3	111	DREAMER	志村 賢悟	千葉県立船橋高等技術専門学校/厚木ロボット研究会	00:04.627	
4	110	Andante	北嶋 元貴	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科	00:04.645	決勝進出
5	39	Amazing-Mach	Hsuan-Sheng Lin & Ba-Xin Lin	Lunghwa University Electronic Engineering	00:04.710	決勝進出
6	35	Diligent2	Meng Weilin	Institute of Technical Education	00:04.917	決勝進出
7	41	Slug_II	CHAO-WEI,CHEN	Lunghwa University of Science and Technology	00:05.000	決勝進出
8	36	Starry-recon	Goh Wen Feng	Institute of Technical Education, Singapore	00:05.007	決勝進出
9	38	Scout-tracer	Teo Jun Wei	Institute of Technical Education, Singapore	00:05.047	
10	43	Pico	LIU,FONG-CHUN / WANG,WEN-LIANG	Lunghwa University of Science and Technology	00:05.072	決勝進出
11	116	Whitetip X	落合 誠治		00:05.421	決勝進出
12	93	NS-build	野村 慎之介	福井大学 からくり工房I.Sys	00:05.535	決勝進出
13	45	420BlazeIt	Pang Jia Jun Vernon, Xu Zhan	Ngee Ann Polytechnic	00:05.680	決勝進出
14	109	Gracia	佐藤 耕兵	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科	00:06.140	決勝進出
15	95	T.T ~月光~	高柳 智	福井大学 からくり工房I.Sys	00:06.286	決勝進出
16	115	黄金鱒6	大橋 辰也	銀座商店街	00:06.412	決勝進出
17	34	_666_	Yuk Keun Ho, Park Geon Ju	MAZE, Dankook Univ. Korea	00:06.494	決勝進出
18	19	兜	柳下 泰成	埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム	00:06.522	決勝進出
19	117	FRAGILE015RT	河野 純也	日産自動車株式会社	00:06.594	決勝進出
20	113	オリエンタルαSTEPスペシャ	高橋 勉		00:06.804	決勝進出
21	114	天秤18	畠山 和昭	銀座商店街	00:06.925	決勝進出
22	13	lx	大沼 和馬	埼玉県立狭山工業高等学校	00:07.215	決勝進出
23	65	ジャンヌ・ダルク	長谷川 愛斗	新潟コンピュータ専門学校	00:07.217	決勝進出
24	44	Z&L	Liu shizhao, Zhang xi	Ngee Ann Polytechnic	00:07.268	決勝進出
25	92	楓	赤尾 健太	福井大学 からくり工房I.Sys	00:07.320	決勝進出
26	61	KNCT-RT1	葉山 清輝	熊本高等専門学校 葉山研究室	00:07.733	決勝進出
27	10	φ	加幡 祐人	埼玉県立狭山工業高等学校	00:07.737	
28	31	Jehu 3	David Otten	Massachusetts Institute of Technology	00:07.982	決勝進出
29	24	アオマル	関 柝哉	埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム	00:08.188	決勝進出
30	23	凸ユキ	金子 隆之	埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム	00:08.211	決勝進出
31	98	Undecided	辻本 友樹	京大機械研究会	00:08.660	決勝進出
32	42	Beetle_SU	Juing-Huei Su	Lunghwa University of Science and Technology	00:08.678	決勝進出
33	108	Coral	中島 瑞	電気通信大学ロボメカ工房	00:08.769	決勝進出

MM2015 ロボトレース競技 予選 結果

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	備考
34	40	Gow-Diu	Cai,Xin-Han / Cai,Yi-Zhan	Lunghwa University of Science and Technology	00:08.832	決勝進出
35	87	玄武	山田 真	福井大学 からくり工房I.Sys	00:08.930	決勝進出
36	15	°C	山本 翔	埼玉県立狭山工業高等学校	00:08.984	決勝進出
37	86	SimpleTracerMKZ	中島 史敬		00:09.000	決勝進出
38	16	V	森本 泰治	埼玉県立狭山工業高等学校	00:09.142	決勝進出
39	17	夜桜	加賀谷 峻	埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム	00:09.353	決勝進出
40	12	LM2	堀川 尚利	埼玉県立狭山工業高等学校	00:09.545	決勝進出
41	11	A	友金 佑馬	埼玉県立狭山工業高等学校	00:10.193	
42	18	のぞみ	岩尾 英一	埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム	00:10.863	
43	20	ふうたくん	橋本 昇大	埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム	00:11.147	
44	104	C.E.O.chicane	尾鷲 真士	電気通信大学ロボメカ工房	00:11.218	
45	52	トキ 3344	大鶴 啓介	渋谷教育学園幕張高等学校物理部	00:12.052	
46	30	流星号	鈴木 雄太	静岡理工科大学M.C.F.	00:12.294	
47	27	Dolly'15R	大貫 篤	神奈川県立生田高校 パソコン研究部	00:12.377	
48	63	おこじょ	浅野 俊昭	千葉県立東総工業高等学校	00:12.668	
49	118	VerdiRT6	平井 秀一	アニキと愉快な仲間たち/厚木ロボット研究会	00:12.777	
50	120	錦豪式	寺崎 清	アニキと愉快な仲間たち	00:13.015	
51	14	θ	小山 匠	埼玉県立狭山工業高等学校	00:13.094	
52	67	Futura Itwt. I	味香 啓佑	筑波大学WORD編集部	00:13.336	
53	26	銀鮫	中永 大輝	埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械部	00:15.211	
54	70	自律機械	前村 凌佑	芝浦工業大学SRDC	00:16.277	
55	75	Beslippery900	益子 泰博	芝浦工業大学SRDC	00:16.620	
56	72	MDK-1	小池 一輝	芝浦工業大学SRDC	00:17.015	
57	53	北斗星	重田 悠希	渋谷教育学園幕張高等学校物理部	00:17.325	
58	4	アルジャーノン	山田 翔太	東京工芸大学からくり工房	00:17.409	
59	60	ぼりえんぺらー	古賀 典知	ポリテクカレッジ島根	00:17.741	
60	89	CREA+E	武市 英之	福井大学 からくり工房I.Sys	00:21.523	
61	58	カラメ梅ぼし丸	土橋 徹平	青山学院大学	00:21.705	
62	8	ピアンカ	仲野 綾華	東京工芸大学からくり工房	00:22.543	
63	5	パパダイン弐号	奥田 拓弥	東京工芸大学からくり工房	00:25.300	
64	2	末っ子	舘野 優也	東京工芸大学からくり工房	00:25.457	
65	78	TRT-1	高取 大樹	芝浦工業大学SRDC	00:25.656	
66	90	AStrace	浅川 英慶	福井大学 からくり工房I.Sys	00:33.548	

MM2015 ロボトレース競技 予選 結果

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	備考
67	7	進撃のトレース	佐久間 大貴	東京工芸大学からくり工房	00:35.309	
68	112	おとなのマイコンレーサー	青木 伸司	厚木ロボット研究会	00:37.469	
69	107	Defiant Mk-VI	千田 健斗	電気通信大学ロボメカ工房	00:42.975	エキシビジョン (Exhibition)
70	33	Curious	Ma Jeong Ho , Lee Gyeong Heon	MAZE, Dankook Univ. Korea	00:46.483	エキシビジョン (Exhibition)
71	73	jiggling wagon	市原 海渡	芝浦工業大学SRDC	00:55.569	
72	97	シリコン・スピリット(暫定版)	松田 正裕		01:59.559	
	3	ハコトレ	櫻井 鉄也	東京工芸大学からくり工房	R	
	9	τ	ディアス ヒロシ	埼玉県立狭山工業高等学校	R	
	21	がくとーマス	石山 学人	埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム	R	
	22	ビバップ	金子 竜己	埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム	R	
	25	みかん	齊川 龍誠	埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム	R	
	28	エンデバー2015	高橋 勝	長岡工業高校ロボット部OB	R	
	29	ガルダイーグル	青木 琢人	静岡理科大学M.C.F.	R	
	32	Lamborghini	Andres Bercoovich / Javier Torres. Luis Fuenzalida	Universidad Tecnica Federico Santa Maria	R	
	48	一号	吉川 公基	渋谷教育学園幕張中学校電気部	R	
	50	クワガタ	長島 大来	渋谷教育学園幕張中学校電気部	R	
	51	マイケル	コンドカル ウッショ	渋谷教育学園幕張高等学校物理部	R	
	55	Switch	園部 雄万	今年はしっかりと走る会	R	
	57	Nyanpax	出射 幹也	青山学院大学ロボコンプロジェクト	R	
	59	X-1	佐藤 雄飛	青山学院大学	R	
	62	リーネア カスタム	田中 駿佑	MebiAs	R	
	64	スカイレイカー2型	伊藤 ひさし	個人	R	
	68	銀雲雀2	山口 辰久		R	
	69	トレ三郎	小川 靖夫		R	
	71	ドルフィン号	和泉 怜	芝浦工業大学SRDC	R	
	76	四暗刻	石澤 幹生	芝浦工業大学SRDC	R	
	79	HC-2	朝倉 裕也	長野県工科短期大学校	R	
	80	ポップシープ21改	志村 崇	東京農工大学	R	
	82	strayed	鈴木 遥華	東京電機大学理工学部 学術文化部会ロボット研究会部	R	
	83	電脳一号	中里 紀之	東京電機大学理工学部 学術文化部会ロボット研究会部	R	
	85	㊤XO:Ⅲ	猪野 貴之	からくり工房 A:Mac	R	
	88	zephyr	栗山 凌一	福井大学 からくり工房I.Sys	R	
	94	Lily	長田 理希	福井大学 からくり工房I.Sys	R	

MM2015 ロボトレース競技 予選 結果

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	備考
	101	goemon	谷口 匠	電気通信大学ロボメカ工房	R	
	102	polka	相澤 理佳	電気通信大学ロボメカ工房	R	
	105	DasonTracer4WDS	小玉 隆志	電気通信大学ロボメカ工房	R	
	106	fennec	小澤 正行	電気通信大学ロボメカ工房	R	
	119	METEORA 4	佐藤 慶明	アニキと愉快的仲間たち	R	
	6	大津号	大津 亮二	東京工芸大学からくり工房	R	
	47	吾輩はロボである	伊藤 寛子	渋谷教育学園幕張中学校電気部	R	
	66	フランチェスカ	高橋 優介	新潟コンピュータ専門学校	R	
	103	caby	岸田 貴光	電気通信大学ロボメカ工房	R	
	1	ユニバーサルキットType-T	鈴木 秀和	東京工芸大学からくり工房	棄権	
	37	Excel:RT-1	Khiew Tzong Yong	Institute of Technical Education, Singapore	棄権	
	49	あき	藤井 ゆりあ	渋谷教育学園幕張中学校電気部	棄権	
	54	走るこぶたくん	田部井 一浩	渋谷教育学園渋谷中学高等学校理科部(波幕ではありません)	棄権	
	56	レシプロ麦茶	秋山 剛毅	青山学院大学ロボコンプロジェクト	棄権	
	74	雷	牧野 紗依	芝浦工業大学SRDC	棄権	
	77	STRIX RMA	野村 太一	芝浦工業大学SRDC	棄権	
	81	鳩秋	小村 竜則	東京電機大学理工学部 学術文化部会ロボット研究会部	棄権	
	84	B	若松 駿輔	明星大学飯島研究室	棄権	
	91	Starter	花井 響	福井大学 からくり工房I.Sys	棄権	
	96	文鎮	外間 立洋		棄権	
	99	烈華 肆	市野塚 朝	電通大ロボメカ工房OB	棄権	
	100	Fomula sonic	横山 浩一郎	電気通信大学ロボメカ工房 ランサー一部隊	棄権	

エントリー:121 出走:108 完走:72 決勝進出:37+2(エキシビジョン)

↑ 審査員席
← 競技者

2015年ロボトレース競技 決勝 ver.1.0 作図用図面

全長50.7m
(昨年42.5m)

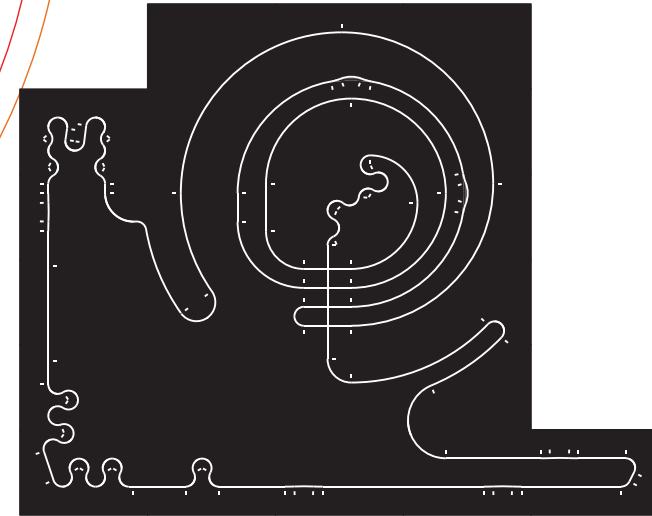
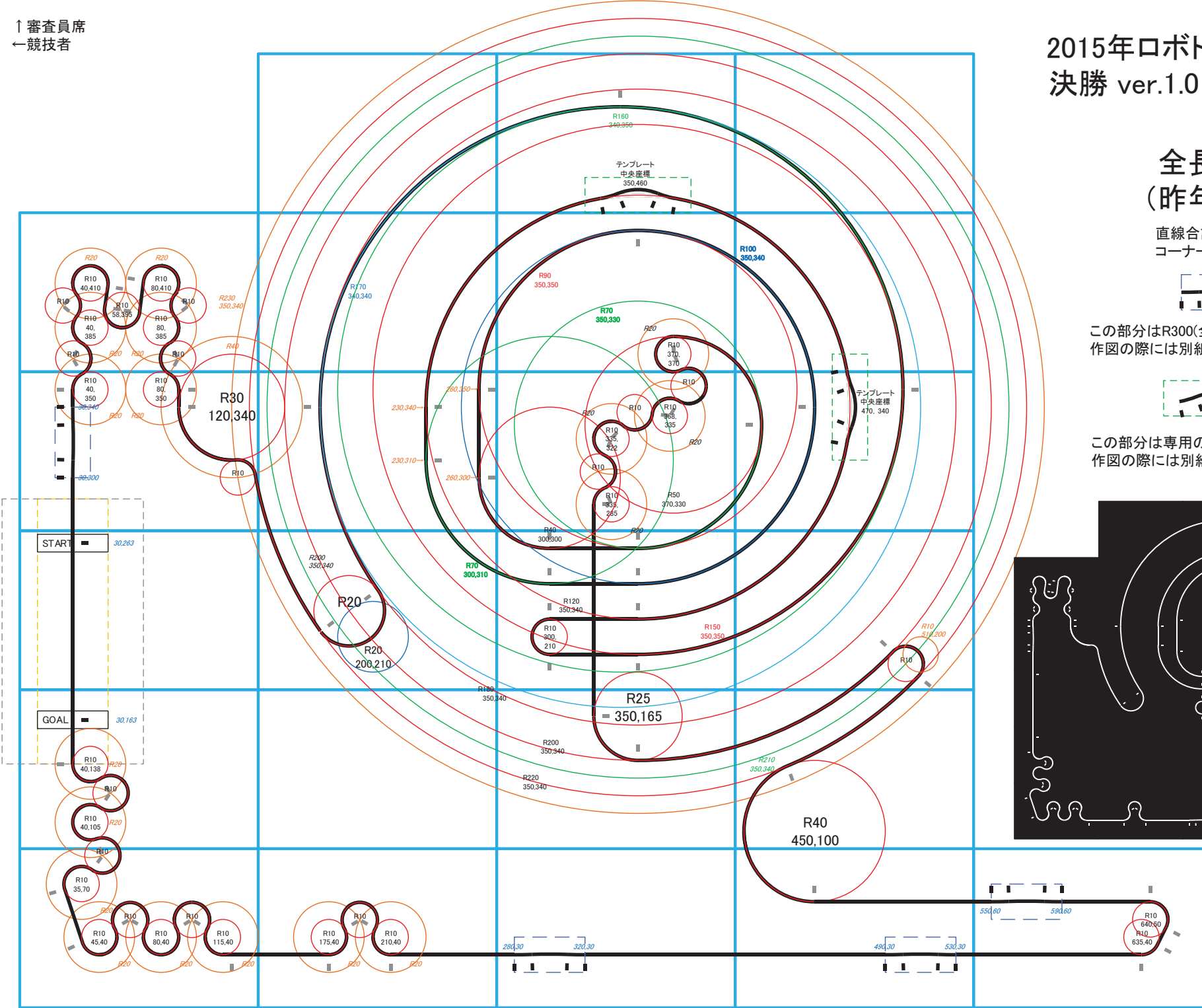
直線合計: 13.2m
コーナー: 41.8m



この部分はR300(全長0.4m)カーブスラローム。
作図の際には別紙スタイルシートを使用



この部分は専用の(0.6m)カーブスラローム。
作図の際には別紙スタイルシートを使用



完成イメージ

MM2015 ロボトレース競技 決勝 結果

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	賞
1	39	CartisX04	平井 雅尊	アニキと愉快的仲間たち	00:20.536	優勝
2	32	Pico	LIU,FONG-CHUN / WANG,WEN-LIANG	Lunghwa University of Science and Technology	00:22.118	第2位・特別賞
3	34	Slug_II	CHAO-WEI,CHEN	Lunghwa University of Science and Technology	00:22.467	第3位
4	37	Andante	北嶋 元貴	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科	00:23.709	第4位
5	31	Whitetip X	落合 誠治		00:26.510	第5位
6	27	T.T ~月光~	高柳 智	福井大学 からくり工房I.Sys	00:27.235	第6位
7	21	天秤18	畠山 和昭	銀座商店街	00:31.148	特別賞
8	24	兜	柳下 泰成	埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム	00:31.974	※万博財団賞
9	20	lx	大沼 和馬	埼玉県立狭山工業高等学校	00:33.118	
10	9	Gow-Diu	Cai,Xin-Han / Cai,Yi-Zhan	Lunghwa University of Science and Technology	00:33.840	手動計測
11	18	Z&L	Liu shizhao, Zhang xi	Ngee Ann Polytechnic	00:35.062	
12	35	Diligent2	Meng Weilin	Institute of Technical Education	00:37.132	
13	33	Starry-recon	Goh Wen Feng	Institute of Technical Education, Singapore	00:38.521	
14	36	Amazing-Mach	Hsuan-Sheng Lin & Ba-Xin Lin	Lunghwa University Electronic Engineering	00:39.359	
15	7	°C	山本 翔	埼玉県立狭山工業高等学校	00:40.159	
16	30	NS-build	野村 慎之介	福井大学 からくり工房I.Sys	00:41.609	
17	11	Beetle_SU	Juing-Huei Su	Lunghwa University of Science and Technology	00:41.812	
18	8	玄武	山田 真	福井大学 からくり工房I.Sys	00:42.144	
19	28	Gracia	佐藤 耕兵	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科	00:43.807	
20	26	黄金鱒6	大橋 辰也	銀座商店街	00:44.645	
21	6	SimpleTracerMKZ	中島 史敬		00:47.264	
22	29	420BlazeIt	Pang Jia Jun Vernon, Xu Zhan	Ngee Ann Polytechnic	00:47.596	
23	38	Ning3	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	00:47.607	特別賞
24	17	楓	赤尾 健太	福井大学 からくり工房I.Sys	00:50.301	
25	23	FRAGILE015RT	河野 純也	日産自動車株式会社	00:51.711	ニューテクノロジー賞
26	16	KNCT-RT1	葉山 清輝	熊本高等専門学校 葉山研究室	00:52.565	
27	15	Jehu 3	David Otten	Massachusetts Institute of Technology	01:23.254	
28	10	Coral	中島 瑞	電気通信大学ロボメカ工房	01:24.794	
	3	LM2	堀川 尚利	埼玉県立狭山工業高等学校	R	
	4	夜桜	加賀谷 峻	埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム	R	
	5	V	森本 泰治	埼玉県立狭山工業高等学校	R	
	12	Undecided	辻本 友樹	京大機械研究会	R	

MM2015 ロボトレース競技 決勝 結果

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	賞
	13	凸ユキ	金子 隆之	埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム	R	
	14	アオマル	関 柊哉	埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム	R	
	19	ジャンヌ・ダルク	長谷川 愛斗	新潟コンピュータ専門学校	R	
	22	オリエンタルαSTEPスペシヤ	高橋 勉		R	
	25	_666_	Yuk Keun Ho, Park Geon Ju	MAZE, Dankook Univ. Korea	R	
エキシビジョン	1	Curious	Ma Jeong Ho, Lee Gyeong Heon	MAZE, Dankook Univ. Korea	R	
	2	Defiant Mk-VI	千田 健斗	電気通信大学ロボメカ工房	R	

特別賞(グループ) 福井大学 からくり工房I.Sys

※万博財団賞の正式な名称は「つくば科学万博記念財団理事長賞」

出走:37+2(エキシビジョン) 完走:28

参加ロボット

トライごとの走行タイム

MM2015 マイクロマウス(ハーフサイズ)競技 エキスパートクラス HE 予選 結果一覧

2015/11/21

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3	TRY4	TRY5	記録	備考
1	27	Sapphire	松井 祐樹	京都大学機械研究会	00:45.306	00:04.997	00:04.681	00:04.512	00:04.416	00:04.416	
2	15	こじまうす11	小島 宏一		00:25.487	00:04.892	00:04.482	00:04.478	R	00:04.478	
3	14	Ning6	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	00:19.828	00:04.903	00:04.795	00:04.648	00:04.635	00:04.635	
4	7	Excel:mini-4	Khiew Tzong Yong	Institute of Technical Education, Singapore	00:19.733	00:06.161	00:04.852	00:04.883	00:04.876	00:04.852	
5	11	Energy	Soh Wei Fong	Nanyang Polytechnic	00:20.339	00:05.617	00:05.119	00:04.974	00:04.972	00:04.972	
6	9	Scout-junior	Teo Jun Wei	Institute of Technical Education, Singapore	00:22.823	00:07.042	00:06.317	00:05.946	00:05.854	00:05.854	
7	8	Bolt_mini	Low Kay Boon Alan	Institute of Technical Education, Singapore	00:23.107	R	00:06.264	R	00:05.906	00:05.906	
8	6	Starry-tiny	Goh Wen Feng	Institute of Technical Education, Singapore	00:22.037	00:06.903	00:06.328	R	00:06.317	00:06.317	
9	13	Titan	Ma Yuan	Nanyang Polytechnic	00:17.894	00:19.106	00:21.610	R	R	00:17.894	
10	12	Cheetah	Chen Yit Fong	Nanyang Polytechnic	00:25.540	R	R	R	R	00:25.540	
11	16	小天旋2verMTL	平井 雅尊	アニキと愉快的な仲間たち	00:28.645	R	R	R	R	00:28.645	
12	24	Madone	布施 正俊	新潟コンピュータ専門学校	R	R	R	R	00:49.842	00:49.842	
13	23	東北マウス爽2015	菅原 昌弥	ロボコンやっぺし	00:55.932	01:12.148	R	R	R	00:55.932	
14	20	エネリトル	永田 晃弘	名古屋工学院専門学校	R	R	R	01:01.802		01:01.802	
15	4	ロボイソメ 2	畠山 和昭	銀座商店街	01:04.121	R				01:04.121	
16	19	R-05 rev.5	山村 道久	(株)インフォグラム ロボ部	R	R	02:14.948			02:14.948	
17	1	ユニバーサルキットType-H	鈴木 秀和	東京工芸大学からくり工房	R	R	02:45.630			02:45.630	
	2	たまきのジャンガボンゴマウス	玉木 敬也	東京工芸大学からくり工房	R	R	R	R		R	
	3	となりのナトリ	名取 拓也	東京工芸大学からくり工房	R	R	R	F02:21.901		R	
	10	Mini Diu-Gow	Cai,Xin-Han / Wang,Wen-Liang	Lunghwa University of Science and Technology	R	R	R	R	R	R	
	17	mm8	山下 伸逸		R	R	R			R	
	21	ミニなめこ2	鈴木 啓真	名古屋工学院専門学校	R	R	R	R	R	R	
	22	東北マウス 楓	薬師川 楓	ロボコンやっぺし	R	R	R			R	
	25	モスマン	中瀬 優	Mice Busters	R	R	R	R	R	R	
	5	chip-half-ver2	松村 周平	電気通信大学ロボメカ工房							棄権
	18	つつみん 初号機	堤 陽一	(株)インフォグラム ロボ部							棄権
	26	Micro Star	森永 英一郎	個人							棄権

MM2015 マイクロマウス(ハーフサイズ)競技 エキスパートクラス HE 決勝 結果一覧

2015/11/22

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3	TRY4	TRY5	記録	備考
1	21	Sapphire	松井 祐樹	京都大学機械研究会	01:09.704	00:07.915	00:06.773	00:06.590	00:06.488	00:06.488	
2	5	翠嵐	宇都宮 正和		00:52.428	R	00:08.322	00:08.003	00:07.742	00:07.742	
3	12	Maneuver	加藤 雄資	個人	01:14.695	R	00:08.721	00:08.197	R	00:08.197	
4	17	Energy	Soh Wei Fong	Nanyang Polytechnic	01:25.297	00:11.272	00:10.366	R	R	00:10.366	
5	19	Ning6	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	00:56.861	00:11.382	R	R	R	00:11.382	
6	18	Excel:mini-4	Khiew Tzong Yong	Institute of Technical Education, Singapore	00:53.553	00:14.284	00:11.605	00:11.500	R	00:11.500	
7	16	Scout-junior	Teo Jun Wei	Institute of Technical Education, Singapore	01:01.104	00:16.196	R	00:11.637	R	00:11.637	
8	4	Titan	Ma Yuan	Nanyang Polytechnic	00:45.114	R	00:11.895	R	R	00:11.895	
9	3	Cheetah	Chen Yit Fong	Nanyang Polytechnic	R	R	00:43.628	R	00:12.006	00:12.006	
10	7	Que	竹本 裕太	Mice Busters	03:20.876	R	00:13.937	00:12.373	00:12.270	00:12.270	
11	14	Starry-tiny	Goh Wen Feng	Institute of Technical Education, Singapore	01:00.087	00:18.554	00:16.899	00:14.228	R	00:14.228	
12	15	Bolt_mini	Low Kay Boon Alan	Institute of Technical Education, Singapore	01:03.865	00:16.129	R	R	00:14.917	00:14.917	
13	10	東北マウス 赫	菅原 昌弥	ロボコンやっぺし	02:09.750	R	00:22.130	R	R	00:22.130	
14	2	小天旋2verMTL	平井 雅尊	アニキと愉快的な仲間たち	01:13.398	R	01:34.441	00:24.995	R	00:24.995	
15	20	こじまうす11	小島 宏一		01:13.296	R	R	R	R	01:13.296	
16	13	MercesAgressive	長野 恵典	電気通信大学ロボメカ工房	R	01:21.627	R	01:14.177	R	01:14.177	
17	11	ロング15号機	小峰 直樹	個人	R	R	01:19.382	R	R	01:19.382	
18	9	Falter	落合 誠治		R	R	R	01:27.732	R	01:27.732	
	1	mm8	山下 伸逸		R	R	R	R	R	R	
	8	Jade	中島 瑞	電気通信大学ロボメカ工房	R	R	R	R	R	R	
	6	こじまうす10	小島 宏一		予選通過した「こじまうす11」を選択					-	

第2位の宇都宮さんは、当初Try4の手動計測00:07.32をベストタイムとしていましたが、スタート・ゴールセンサのログを確認しました結果、正確には00:08.003であったため、Try5の記録をベスト記録に修正しました

MM2015 マイクロマウスクラシック競技 エキスパートクラス CE 予選 結果一覧

2015/11/21

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3	TRY4	TRY5	記録	備考
1	10	Diu-Gow	Cai,Xin-Han / Lin,Yu-chih	Lunghwa University of Science and Technology	00:24.775	00:04.158	00:03.655	00:03.540	00:03.477	00:03.477	
2	16	Que	竹本 裕太	Mice Busters	00:40.384	00:03.667	00:03.600	00:03.577	00:03.522	00:03.522	
3	5	Min7	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	00:26.035	00:05.239	00:04.157	R	00:03.988	00:03.988	
4	7	Excel-9	Khiew Tzong Yong	Institute of Technical Education, Singapore	00:31.474	00:05.658	00:04.931	00:04.169	R	00:04.169	
5	15	DECIMUS 4E	Peter Harrison		00:25.332	00:04.561	R	R	00:04.396	00:04.396	
6	17	Cobalt	平松 直人	Mice Busters	00:23.043	R	00:04.655	R	R	00:04.655	
7	11	HIPPO	LIAO,HUAN-JIE / CHEN,CHAO-WEI	Lunghwa University of Science and Technology	00:16.324	00:05.626	00:05.284	00:05.041	00:04.691	00:04.691	
8	6	Starry	Goh Wen Feng	Institute of Technical Education, Singapore	00:35.346	00:06.531	00:06.065	00:04.796	00:04.706	00:04.706	
9	9	Scout	Teo Jun Wei	Institute of Technical Education, Singapore	00:35.464	R	00:35.483	00:06.332	00:04.839	00:04.839	
10	3	雪風5.5	中島 史敬		00:30.628	00:05.266	R	00:05.056	R	00:05.056	
11	13	0 MMR	Patrick John Chia and Tan Wei Hao	Patrick John Chia and Tan Wei Hao	01:24.416	00:06.019	00:05.941	R	R	00:05.941	
12	24	なめこ2	鈴木 啓真	名古屋工学院専門学校	00:30.488	00:07.108	00:05.960	R	R	00:05.960	
13	27	RE:Unive	高柳 智	福井大学 からくり工房LSys	01:07.719	00:07.746	R	00:06.388	R	00:06.388	
14	54	BRAVE	内田 雄太郎	個人	00:51.602	R	R	00:06.641	R	00:06.641	
15	33	0xe	吉川 大貴	東京理科大学 Mice	00:36.735	R	00:10.334	R	00:08.234	00:08.234	
16	21	OpenerBurst	長野 恵典	電気通信大学ロボメカ工房	00:18.146	00:10.990	00:08.789	R	R	00:08.789	
17	12	Minnie Nano	Yi-Zhan,Cai / Fong-Chun,Liou	Lunghwa University of Science and Technology	00:17.854	00:06.769	00:09.945	00:10.141	00:06.802	00:09.945	
18	39	オウイス	渡邊 優介	東京理科大学 Mice	00:33.548	00:10.113	R	R	R	00:10.113	
19	25	STERA	馬場 悠輔	メカトロニクス研究倶楽部	00:29.441	R	00:10.439	R	R	00:10.439	
20	28	ヌクヌクDC-Charles-	青木 政武	株式会社アールティ	00:25.490	R	R	00:25.202	00:11.865	00:11.865	
21	49	YamaneV3.5	山口 亨一	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:41.032	00:12.739	00:12.435	R		00:12.435	
22	50	KNCT-MM2DC	葉山 清輝	熊本高等専門学校 葉山研究室	R	R	00:51.477	00:50.907	00:13.132	00:13.132	
23	43	ソフィア	堀 大輝	金沢高専ハンズオン部	02:36.648	00:20.894	00:20.157	00:19.498		00:19.498	
24	2	U_DC2015	新保 佑京	東京工芸大学からくり工房	01:12.382	00:46.979	00:22.845	00:22.789	R	00:22.789	
25	31	SatoMouse2015	佐藤 一成	芝浦工業大学 SRDC	00:25.225	00:27.010	00:23.454	00:27.006	00:25.219	00:23.454	
26	52	BM-01改	西崎 伸吾	厚木ロボット研究会	00:37.852	00:33.167	00:28.208	00:37.895		00:28.208	
27	29	Dedede	高橋 良太	株式会社アールティ	R	R	R	00:29.460	R	00:29.460	
28	1	ユニバーサルキットType-C	鈴木 秀和	東京工芸大学からくり工房	00:46.391	00:33.352	00:44.999	00:40.612	R	00:33.352	
29	8	Bolt	Low Kay Boon Alan	Institute of Technical Education, Singapore	00:38.992	R	R	R	R	00:38.992	
30	44	15式	こうへい	マイクロマウス北陸同好会	R	00:39.879	02:58.926			00:39.879	
31	47	ミツキラビット	久住 隆司	ロボット・ファン.net	01:12.905	R	R	01:12.935	T00:29.282	01:12.905	
32	22	Turbo-M01	秦 康祐	電気通信大学ロボメカ工房	R	R	R	01:21.567	T00:16.781	01:21.567	
33	41	ハセシユマウス Ver.3.0	長谷川 峻	東京理科大学 Mice	01:26.412	R	R	R	R	01:26.412	
34	23	chip_Omni_ver3	松村 周平	電気通信大学ロボメカ工房	01:31.656	R	R	R	R	01:31.656	
35	36	Sylpheed3	古川 大貴	東京理科大学 Mice	01:47.307	R	R	R	R	01:47.307	

MM2015 マイクロマウスクラシック競技 エキスパートクラス CE 予選 結果一覧

2015/11/21

順位	出走 番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3	TRY4	TRY5	記録	備考
36	45	pate-Ratte	長谷川 健人	早稲田大学マイクロマウスクラブ	02:23.052	R	R			02:23.052	
	4	HexA	加藤 雄資	個人	R	R	R	R	R	R	
	14	bw9	TJ Sang	none	R	R	R	R	R	R	
	18	Mokuzo-	中瀬 優	Mice Busters	R	R	R	R	R	R	
	20	W2000SP1	小堀 周平	電通大ロボメカ工房OB	R	R	R	R	R	R	
	26	レミング	平井 伸幸	福井大学 からくり工房I.Sys	R	R	R	R	R	R	
	30	YA3	荒井 優輝	からくり工房 A:Mac	R					R	
	32	モーターネズミ再び改善	丹治 祐太郎	東京農工大学 ロボット研究会	R	R	R	R	R	R	
	34	ちょこまか	小泉 太嘉志	東京理科大学 Mice	R	R	R	R	R	R	
	35	mode	大嶽 結衣	東京理科大学 Mice	R	R	R	R	R	R	
	42	TYU三郎・改	小川 靖夫		R	R	R	R		R	
	48	マイクロマウス学習キット2	佐藤 陽介	メカトロ工房/厚木ロボット研究会	R					R	
	19	Micro Star	森永 英一郎	個人							棄権
	37	マジマウス_2	真島 陽佑	東京理科大学 Mice							棄権
	38	雷神	森田 健太	東京理科大学 Mice							棄権
	40	タニタンv1.1	谷口 野歩	東京理科大学 Mice							棄権
	46	狐月	沼井 隆晃	ロボット技術研究会							棄権
	51	Drag & Drug	秦 直哉	アニキと愉快的な仲間たち							棄権
	53	GEKKO	綿谷 良太	個人							棄権

MM2015 マイクロマウスクラシック競技 エキスパートクラス CE 決勝 結果一覧

2015/11/22

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3	TRY4	TRY5	記録	備考
1	33	Diu-Gow	Cai,Xin-Han / Lin,Yu-chih	Lunghwa University of Science and Technology	00:31.353	R	00:06.301	R		00:06.301	
2	32	Que	竹本 裕太	Mice Busters	02:01.062	00:06.909	00:06.531	00:06.338	00:06.307	00:06.307	
3	9	Dritte	今井 康博	東京理科大学 Mice	01:43.890	00:08.114	00:08.107	R	00:07.739	00:07.739	
4	30	Excel-9	Khiew Tzong Yong	Institute of Technical Education, Singapore	00:41.803	00:08.228	00:07.809	00:07.939	R	00:07.809	
5	29	DECIMUS 4E	Peter Harrison		00:32.725	00:08.635	R	R	00:08.226	00:08.226	
6	31	Min7	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	00:41.246	00:08.446	R	R	R	00:08.446	
7	27	HIPPO	LIAO,HUAN-JIE / CHEN,CHAO-WEI	Lunghwa University of Science and Technology	00:43.280	R	R	00:09.083	R	00:09.083	
8	24	雪風5.5	中島 史敬		00:42.109	R	00:09.647	R	R	00:09.647	
9	22	なめこ2	鈴木 啓真	名古屋工学院専門学校	00:44.149	00:09.841	R	R	R	00:09.841	
10	16	エネマウス2	永田 晃弘	名古屋工学院専門学校	00:52.007	00:10.122				00:10.122	
11	18	Xiphosura	田所 祐一	東京工業大学ロボット技術研究会	00:40.340	00:10.750	R	R	R	00:10.750	
12	6	Minnie Nano	Yi-Zhan,Cai / Fong-Chun,Liou	Lunghwa University of Science and Technology	R	00:42.898	00:11.461	00:11.515	00:11.463	00:11.461	
13	17	朱雀ver.BLACK	赤尾 健太	福井大学 からくり工房ISys	01:07.215	00:12.548	R	R	R	00:12.548	
14	20	BRAVE	内田 雄太郎	個人	01:22.728	R	R	00:14.583		00:14.583	
15	21	RE:Unive	高柳 智	福井大学 からくり工房ISys	02:38.598	00:16.318	R			00:16.318	
16	7	OpenerBurst	長野 恵典	電気通信大学ロボメカ工房	00:44.876	R	00:17.779	R	R	00:17.779	
17	4	STERA	馬場 悠輔	メカトロニクス研究倶楽部	01:17.863	R	R	R	00:23.182	00:23.182	
18	2	YamaneV3.5	山口 亨一	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:53.417	00:25.929	00:53.672	T00:25.686		00:25.929	
19	10	紫電改	宇都宮 正和		00:40.590	R	R			00:40.590	
20	13	Amber	中島 瑞	電気通信大学ロボメカ工房	00:48.842	R	R	R	R	00:48.842	
21	25	Scout	Teo Jun Wei	Institute of Technical Education, Singapore	R	R	00:48.905	R		00:48.905	
22	5	オウイス	渡邊 優介	東京理科大学 Mice	R	00:52.136	R	R	R	00:52.136	
23	28	Cobalt	平松 直人	Mice Busters	00:52.350	R	R	R	R	00:52.350	
24	23	0 MMR	Patrick John Chia and Tan Wei Hao	Patrick John Chia and Tan Wei Hao	00:53.717	R	R	R		00:53.717	
25	12	ハセシュマウス ver.4.0	長谷川 峻	東京理科大学 Mice	00:54.255	R	R	R		00:54.255	
26	8	0xe	吉川 大貴	東京理科大学 Mice	01:07.105	R				01:07.105	
27	26	Starry	Goh Wen Feng	Institute of Technical Education, Singapore	01:07.957	01:07.778	R	R	R	01:07.778	
28	11	ぴいこじまうす	小島 宏一		01:09.608	R	R			01:09.608	
29	15	YA2-Rebuild	荒井 優輝	からくり工房 A:Mac	01:15.672					01:15.672	
30	1	KNCT-MM2DC	葉山 清輝	熊本高等専門学校 葉山研究室	R	01:37.263				01:37.263	
31	3	ヌクヌクDC-Charles-	青木 政武	株式会社アールティ	R	R	R	01:40.476		01:40.476	
32	14	TYU三郎	小川 靖夫		01:49.588	R	R	R	R	01:49.588	
	19	Greenfield	塚本 渉	東京理科大学 Mice	R	R	R	R		R	

MM2015 マイクロマウス(ハーフサイズ)競技 フレッシュマンクラス HF 決勝 結果一覧

2015/11/22

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3	TRY4	TRY5	記録	備考
1	25	Lark	岸本 匠	福井大学 からくり工房I.Sys	00:18.729	R	R	00:18.544	00:07.008	00:07.008	
2	26	鶴鴿	伊藤 義宏	福井大学 からくり工房I.Sys	00:22.333	R	00:16.045	R	00:16.029	00:16.029	
3	24	BM-02	西崎 伸吾	厚木ロボット研究会	00:34.681	00:27.955	00:30.601	00:21.581	00:20.298	00:20.298	
4	29	壁マウス	福元 鉄平	東京工芸大学からくり工房	00:57.315	00:22.332	00:58.426	00:21.920	T00:21.195	00:21.920	
5	30	カワウチ号	河内 康希	東京工芸大学からくり工房	01:07.080	00:42.778	00:39.794	00:39.024	00:38.807	00:38.807	
6	31	川原号	川原 きひろ	東京工芸大学からくり工房	00:49.986	00:40.888	R	R	R	00:40.888	
7	6	NOTORIN-5	小林 誠治	厚木高校物理化学部	01:09.219	00:45.390	00:42.456	00:42.463	T00:42.451	00:42.456	
8	20	太郎くん	増田 遼太郎	埼玉県立新座総合技術高校 電子機械科	01:03.406	01:02.851	01:06.109	R	R	01:02.851	
9	32	MS-A2	佐藤 燦太	東京工芸大学からくり工房	01:03.421	R	R	R		01:03.421	
10	22	おふとん	松本 直樹	埼玉県立新座総合技術高校 電子機械科	01:20.287	01:03.518	01:05.502	R	R	01:03.518	
11	21	ネズミさん	小泉 輝月	埼玉県立新座総合技術高校 電子機械科	01:32.525	R	01:05.966	R	R	01:05.966	
12	7	ミツナモニ	山脇 捷	厚木高校物理化学部	R	R	R	01:09.532		01:09.532	
13	28	M1	馬 躍航	東京工芸大学からくり工房	R	R	01:15.283	T00:50.548		01:15.283	
14	13	翔平	麻川 翔平	向上高等学校	01:30.956	01:43.224	R			01:30.956	
15	14	ミッキー号	中川 晴香	向上高等学校	01:31.298	01:37.662	R			01:31.298	
16	12	隼	富岡 悠人	向上高等学校 情報研究部	R	R	01:33.921	R		01:33.921	
17	11	0	武井 浩輝	向上高等学校 情報研究部	01:33.963	01:37.394	R			01:33.963	
18	9	高竜6	高 竜之輔	向上高等学校 情報研究部	R	02:07.664	R			02:07.664	
19	23	積層鼠	鈴木 克幸	埼玉県立新座総合技術高校 電子機械科	03:10.496	R	R			03:10.496	
	1	twilight	佐々木 慧	電気通信大学ロボメカ工房	R	R	R	R	R	R	
	2	klein	大塚 政幸	電気通信大学ロボメカ工房	R	R	R	R	R	R	
	4	とおる	高橋 すみか	電気通信大学ロボメカ工房	R	R	R	R	R	R	
	5	はんしんよく(半身浴)R	伊藤 ひさし	個人	R					R	
	8	nt01	為山 尚希	厚木高校物理化学部	R	R	R	R	R	R	
	10	ところてん	鈴木 琳太郎	向上高等学校 情報研究部	R	R	R	R		R	
	17	インフォマウス4号	堀田 祐一	(株)インフォグラム ロボ部	R	R	R	R	R	R	
	18	redframe	篠田 圭介	早稲田大学マイクロマウスクラブ	R					R	
	3	Varuter	岸田 貴光	電気通信大学ロボメカ工房							棄権
	15	SatoMouse2015.5	佐藤 一成	芝浦工業大学 SRDC							棄権
	16	ねこあるく	長谷川 よし乃								棄権
	19	saikoro	高橋 有礼	早稲田大学マイクロマウスクラブ							棄権
	27	ちょこまか	小泉 太嘉志	東京理科大学 Mice							棄権

MM2015 マイクロマウスクラシック競技 フレッシュマンクラス CF 予選 結果一覧

2015/11/21

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3		記録	備考
1	22	DONG-3	Jeong Eui Dong	MAZE, Dankook Univ. Korea	00:06.154	00:04.056	00:04.064		00:04.056	
2	52	十三夜黒烏	森田 隆介	東工大ロボット技術研究会	00:33.523	00:06.066	00:04.662		00:04.662	
3	86	レインボーロード	中野 元太	東京理科大学 Mice	00:18.650	00:05.433	R		00:05.433	
4	21	YangJi	Yang Ji Hyun	MAZE, Dankook Univ. Korea	00:05.912	00:05.496	00:05.496		00:05.496	
5	90	うむ夫。	寶澤 駿	東京理科大学 Mice	00:08.563	00:05.511	R		00:05.511	
6	73	JEEK	関 翔太郎	電気通信大学ロボメカ工房	00:23.480	00:06.184	00:06.070		00:06.070	
7	66	Sigmouse_elite	繁戸 脩幸	ロボメカ工房	00:47.139	00:06.355	00:06.343		00:06.343	
8	88	アブーン	今井 陽太郎	東京理科大学 Mice	00:20.591	00:07.843	00:07.698		00:07.698	
9	10	でしまる	益田 朋樹	株式会社ステップワン	00:09.952	00:08.099	00:12.897		00:08.099	
10	76	TRUST_Man	皆藤 信人	東京農工大学 ロボット研究会 R.U.R	00:13.234	00:08.215			00:08.215	
11	32	Mark II	中島谷 侑己	金沢高専ハンズオン部	00:10.980	00:10.564	00:10.188		00:10.188	
12	33	Mark14	南保 慎一郎	金沢高専ハンズオン部	00:11.014	00:10.602	00:10.223		00:10.223	
13	36	Mark-0	藤谷 颯大	金沢高専ハンズオン部	00:11.196	00:10.772	00:10.392		00:10.392	
14	38	はせがわわ	長谷川 翔	金沢高専ハンズオン部	00:10.973	00:10.564			00:10.564	
15	35	Mark17	廣原 隆司	金沢高専ハンズオン部	00:11.037	00:11.039	00:10.609		00:10.609	
16	27	ディープレオングリーン	三浦 柗一郎	福井大学 からくり工房I.Sys	R	00:32.912	00:10.644		00:10.644	
17	34	イーグルZ改	山野 雄也	金沢高専ハンズオン部	00:11.547	00:11.102	00:10.724		00:10.724	
18	59	探求車	五十嵐 太一	埼玉県立新座総合技術高校 電子機械科	01:21.515	00:18.863	00:11.451		00:11.451	
19	87	Lucky	二又川 求哉	東京理科大学 Mice	00:38.780	00:11.691	R		00:11.691	
20	54	marronnier	加藤 優哉	芝浦工業大学SRDC	00:17.463	R	00:11.798		00:11.798	
21	64	マンダリー1号	野澤 博人	山梨県立産業技術短期大学校電子技術科	00:27.380	00:25.779	00:12.048		00:12.048	
22	94	Kite	阿部 巧	東京理科大学 Mice	00:39.618	00:13.481	00:12.306		00:12.306	
23	83	チャイニーズパーワz	周 傑	日本電子専門学校電子応用工学科	00:41.751	00:14.965	R		00:14.965	
24	65	Mk-01	前田 賢太郎	ロボメカ工房	00:15.008	R	00:15.010		00:15.008	
25	1	サイトウ参	斎藤 巧真	東京工芸大学からくり工房	00:42.637	00:17.889	00:15.628		00:15.628	
26	13	権瑞	船戸 恒宏	TeamPumpkinPie	00:17.160	R	00:17.075		00:17.075	
27	55	パッチワーク	坂井 佑将	芝浦工業大学SRDC	00:20.227	00:19.527	00:20.438		00:19.527	
28	4	スピー	横井 睦美	株式会社アールティ	00:25.374	00:20.092	00:20.085		00:20.085	
29	60	嶺上開花	及川 翔	埼玉県立新座総合技術高校 電子機械科	00:21.691	R	00:20.234		00:20.234	
30	25	たミイ	田南 吉章		00:25.116	00:20.915	00:20.396		00:20.396	
31	63	んーぐりぐり3号	清水 怜	山梨県立産業技術短期大学校電子技術科	00:24.286	00:20.812	00:20.640		00:20.640	
32	62	ハマングリ 2号	横小路 裕也	山梨県立産業技術短期大学校電子技術科	00:25.944	00:26.077	00:26.346		00:25.944	
33	61	ロマンガリー4号	常葉 健太	山梨県立産業技術短期大学校	00:30.138	00:27.156	00:27.227		00:27.156	
34	81	power P	ye man aung	日本電子専門学校電子応用工学科	R	00:30.400	R		00:30.400	
35	49	Erbium	李林 嘉元	渋谷教育学園幕張高等学校物理部	00:30.770	00:33.623			00:30.770	

MM2015 マイクロマウスクラシック競技 フレッシュマンクラス CF 予選 結果一覧

2015/11/21

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3		記録	備考
36	3	キダワラ号	貴俵 亮介	東京工芸大学からくり工房	R	00:30.809	R		00:30.809	
37	17	子亀	川崎 智弘	中国職業能力開発大学校 電子情報技術科	00:30.898	00:31.262	R		00:30.898	
38	6	two-line ver.1	山上 諒太	早稲田大学マイクロマウスクラブ	00:31.980	00:31.952			00:31.952	
39	72	QT	鈴木 健也	電気通信大学ロボメカ工房	00:32.833	R	00:32.914		00:32.833	
40	67	START LINE	丸山 清嵩	電気通信大学ロボメカ工房	00:37.186	R	R		00:37.186	
41	12	BD-02	山岸 健大	TeamPumpkinPie	00:39.195	R	R		00:39.195	
42	56	ウマゴン2号	河原 聡志	芝浦工業大学SRDC	00:39.666	R	R		00:39.666	
43	80	小木八	公納 日楽	日本電子専門学校	R	R	00:40.810		00:40.810	
44	16	MM1	村上 智勇	CNA	01:18.671	01:04.042			01:04.042	
45	44	もちもち1号	木村 威	渋谷教育学園幕張中学校電気部	01:10.100	01:11.418			01:10.100	
46	15	MM0	林 俊彦	CNA	01:17.437	R			01:17.437	
	2	世紀末マウス	福元 鉄平	東京工芸大学からくり工房	R	R	R		R	
	5	labyrinth	ズヤーリッチ 和樹	早稲田大学マイクロマウスクラブ	R	R			R	
	18	デンスケ01	山田 仰	京大機械研究会	R	R	R		R	
	19	RB1RR	小寺澤 庸雅	大阪教育大学垣本研究室	R				R	
	20	twenty_three	斉藤 雅和	本多電子	R	R	R		R	
	23	Spirit	山口 辰久		R				R	
	26	行けみやちゃん。From愛知	宮石 和也		R	R	R		R	
	30	NS-toy	野村 慎之介	福井大学 からくり工房ISys	R	R	R		R	
	31	プライム	青柳 祐宇	福井大学 からくり工房ISys	R	R			R	
	37	イレギュラー	谷内 優弥	金沢高専ハンズオン部	R	R			R	
	39	MM流星号	木村 充伯	静岡理工科大学M.C.F.	R	R	R		R	
	40	こてる	松尾 涼平	長野県工科短期大学校	R	R			R	
	41	箱型海栗	下川 裕介	渋谷幕張中学校電気部	R	R	R		R	
	46	TAKE	竹内 聖	渋谷教育学園幕張中学校電気部	R	R			R	
	48	ガニ目デ	大西 史弥	渋谷教育学園幕張高等学校	R	R	R		R	
	51	ピー太	山本 壮太	株式会社アールティ	R	R	R		R	
	57	SANNSO君	大津 翔	向上高等学校 情報研究部	R	R	R		R	
	58	Forerunner NEO	栗原 浩輔	向上高等学校 情報研究部	R	R	R		R	
	77	C	須崎 惇	明星大学飯島研究室	R				R	
	79	ハヤブサの餌	大久保 喬	東京工業大学附属科学技術高等学校	R	R	R		R	
	82	ハムスター	内田 将大	日本電子専門学校電子応用工学科	R	R	R		R	
	84	YP勢	石井 秀樹	日本電子専門学校電子応用工学科	R	R	R		R	
	85	もりんふえん	黒澤 拳斗	日本電子専門学校電子応用工学科	R	R	R		R	
	89	あやたかver1.0	大野 孝太	東京理科大学 Mice	R	R	R		R	

MM2015 マイクロマウスクラシック競技 フレッシュマンクラス CF 予選 結果一覧

2015/11/21

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3			記録	備考
	91	まっぎょ	小倉 真魚	東京理科大学 Mice	R	R	R			R	
	95	オニヤンマウス	高森 太郎	東京理科大学 Mice	R	R	R			R	
	42	自由と仲間	中島 悠翔	渋谷教育学園幕張中学校電気部						R	
	43	ハイゼンベルク	大村 拓登	渋谷教育学園幕張中学校電気部						R	
	45	こんぱくと	浅海 遼大	渋谷教育学園幕張中学校電気部						R	
	47	りゅう2号機	西川 航平	渋谷教育学園幕張中学校電気部						R	
	7	studio.h	嶋崎 祐希	早稲田大学マイクロマウスクラブ						棄権	
	8	eyyms	西澤 誠人	早稲田大学マイクロマウスクラブ						棄権	
	9	ミッキーマウス	青木 淳	早稲田大学マイクロマウスクラブ						棄権	
	11	C&C	寺門 幸英	TeamPumpkinPie						棄権	
	14	Pumpkin2号	齊藤 俊	TeamPumpkinPie						棄権	
	24	Mosu-Mausu	小山 景子							棄権	
	28	roach	中辻 佳祐	福井大学 からくり工房ISys						棄権	
	29	echo	小澤 涉至	福井大学 からくり工房ISys						棄権	
	50	INa3'sMouse	稲見 遼	渋谷教育学園幕張高等学校物理部						棄権	
	53	K-mouse	佐藤 康太	芝浦工業大学SRDC						棄権	
	68	Shekina	佐々木 慧	電気通信大学ロボメカ工房						棄権	
	69	C.E.O改	尾鷲 真士	電気通信大学ロボメカ工房						棄権	
	70	Linx2nd	稲積 愛子	電気通信大学ロボメカ工房						棄権	
	71	ANNA	苅谷 奈々	電気通信大学ロボメカ工房						棄権	
	74	sue3	須山 滉大	電気通信大学ロボメカ工房						棄権	
	75	i^2	市野塚 朝	電通大ロボメカ工房OB						棄権	
	78	MouSchu	小川 真史	東京工業大学ロボット技術研究会						棄権	
	92	Rectus	小野田 崇伸	東京理科大学 Mice						棄権	
	93	海神	菅田 瑞貴	東京理科大学 Mice						棄権	
	96	マウス1ごう	黒岩 周平	東京理科大学 Mice						棄権	
	97	Viola	柴田 悠人	Mice						棄権	

MM2015 マイクロマウスクラシック競技 フレッシュマンクラス CF 決勝 結果一覧

2015/11/21

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3	TRY4	TRY5	記録	備考
1	31	DONG-3	Jeong Eui Dong	MAZE, Dankook Univ. Korea	00:28.226	00:16.956	00:09.398	00:09.145	00:09.112	00:09.112	
2	29	レインボーロード	中野 元太	東京理科大学 Mice	00:49.044	00:12.344	00:12.140	R	00:10.446	00:10.446	
3	27	うむ夫。	寶澤 駿	東京理科大学 Mice	01:29.104	00:12.616	00:12.244	00:11.202	00:10.782	00:10.782	
4	28	YangJi	Yang Ji Hyun	MAZE, Dankook Univ. Korea	00:28.189	00:13.492	00:12.931	00:12.470	00:12.429	00:12.429	
5	26	JEEK	関 翔太郎	電気通信大学ロボメカ工房	00:36.412	00:15.309	00:13.840	00:13.770	00:13.759	00:13.759	
6	24	アプーン	今井 陽太郎	東京理科大学 Mice	00:33.411	00:24.974	00:15.091	00:39.531	R	00:15.091	
7	25	Sigmouse_elite	繁戸 脩幸	ロボメカ工房	00:54.807	00:17.017	00:16.205	00:15.848	00:15.830	00:15.830	
8	13	Lucky	二又川 求哉	東京理科大学 Mice	01:41.567	R	00:24.146	00:23.777	R	00:23.777	
9	10	Kite	阿部 巧	東京理科大学 Mice	00:45.876	00:27.767	00:45.886	00:27.763	00:25.377	00:25.377	
10	18	はせがわわ	長谷川 翔	金沢高専ハンズオン部	03:16.326	00:27.300	00:26.335	T00:25.484		00:26.335	
11	20	Mark14	南保 慎一郎	金沢高専ハンズオン部	03:17.087	00:27.421	00:26.451	T00:25.600		00:26.451	
12	16	ディープレオングリーン	三浦 柗一郎	福井大学 からくり工房I.Sys	00:57.784	R	R	00:26.713	00:57.772	00:26.713	
13	19	Mark-0	藤谷 颯大	金沢高専ハンズオン部	03:20.254	00:27.838	00:26.858	T00:25.992		00:26.858	
14	14	探求車	五十嵐 太一	埼玉県立新座総合技術高校 電子機械科	02:45.345	00:56.032	00:36.290	R		00:36.290	
15	2	たミィ	田南 吉章		01:18.995	01:18.977	00:50.990	00:48.260	T00:48.237	00:48.260	
16	12	marronnier	加藤 優哉	芝浦工業大学SRDC	01:11.051	R	01:10.762	00:55.677	R	00:55.677	
17	8	Mk-01	前田 賢太郎	ロボメカ工房	R	00:55.794	R	R	00:55.803	00:55.794	
18	7	サイトウ参	斎藤 巧真	東京工芸大学からくり工房	01:02.651	R	R	R	R	01:02.651	
19	4	スピー	横井 睦美	株式会社アールティ	01:19.752	01:19.759	T01:19.761			01:19.752	
20	6	権瑞	船戸 恒宏	TeamPumpkinPie	R	02:50.695	R			02:50.695	
21	21	Mark II	中島谷 侑己	金沢高専ハンズオン部	03:04.941	T03:17.097				03:04.941	
22	15	イーグルZ改	山野 雄也	金沢高専ハンズオン部	03:25.453	R				03:25.453	
	1	んーぐりぐり3号	清水 怜	山梨県立産業技術短期大学校電子技術科	R	R	R	R	R	R	
	3	嶺上開花	及川 翔	埼玉県立新座総合技術高校 電子機械科	R	R	R			R	
	5	パッチワーク	坂井 佑将	芝浦工業大学SRDC	R	R	R	R	R	R	
	9	チャイニーズパワーz	周 傑	日本電子専門学校電子応用工学科	R	R	R	R	R	R	
	11	マンダリー1号	野澤 博人	山梨県立産業技術短期大学校電子技術科	R	R				R	
	17	Mark17	廣原 隆司	金沢高専ハンズオン部	R	R	R	R		R	
	22	TRUST_Man	皆藤 信人	東京農工大学 ロボット研究会 R.U.R	R	R	R	R	R	R	
	23	でしまる	益田 朋樹	株式会社ステップワン	R	R	R	R	R	R	
	30	十三夜黒烏	森田 隆介	東工大ロボット技術研究会	R	R	R	R	R	R	

MM2015 ロボトレース競技 RT 予選 結果一覧

2015/11/21

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3		記録	備考
1	121	CartisX04	平井 雅尊	アニキと愉快的仲間たち	00:06.841	00:04.554	00:04.322		00:04.322	
2	46	Ning3	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	00:12.033	00:04.760	00:04.532		00:04.532	
3	111	DREAMER	志村 賢悟	千葉県立船橋高等技術専門学校/厚木ロボット研究会	00:12.615	00:04.861	00:04.627		00:04.627	
4	110	Andante	北嶋 元貴	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科	00:09.408	00:04.831	00:04.645		00:04.645	
5	39	Amazing-Mach	Hsuan-Sheng Lin & Ba-Xin Lin	Lunghwa University Electronic Engineering	00:09.844	00:05.019	00:04.710		00:04.710	
6	35	Diligent2	Meng Weilin	Institute of Technical Education	00:09.295	00:05.219	00:04.917		00:04.917	
7	41	Slug_II	CHAO-WEI,CHEN	Lunghwa University of Science and Technology	00:10.000	00:05.000	00:05.000		00:05.000	
8	36	Starry-recon	Goh Wen Feng	Institute of Technical Education, Singapore	00:09.640	00:05.032	00:05.007		00:05.007	
9	38	Scout-tracer	Teo Jun Wei	Institute of Technical Education, Singapore	00:09.662	00:05.100	00:05.047		00:05.047	
10	43	Pico	LIOU,FONG-CHUN / WANG,WEN-LIANG	Lunghwa University of Science and Technology	00:09.991	00:05.165	00:05.072		00:05.072	
11	116	Whitetip X	落合 誠治		00:09.091	00:05.784	00:05.421		00:05.421	
12	93	NS-build	野村 慎之介	福井大学 からくり工房ISys	00:10.287	00:05.995	00:05.535		00:05.535	
13	45	420Blazelt	Pang Jia Jun Vernon, Xu Zhan	Ngee Ann Polytechnic	00:11.950	00:05.680	R		00:05.680	
14	109	Gracia	佐藤 耕兵	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科	00:11.030	00:06.900	00:06.140		00:06.140	
15	95	T.T ~月光~	高柳 智	福井大学 からくり工房ISys	00:10.459	00:06.286	R		00:06.286	
16	115	黄金鱈6	大橋 辰也	銀座商店街	00:06.412	R	R		00:06.412	
17	34	_666_	Yuk Keun Ho, Park Geon Ju	MAZE, Dankook Univ. Korea	00:08.314	00:06.494	R		00:06.494	
18	19	兜	柳下 泰成	埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム	00:07.177	00:06.522	R		00:06.522	
19	117	FRAGILE015RT	河野 純也	日産自動車株式会社	00:12.295	00:06.594	00:09.041		00:06.594	
20	113	オリエンタルαSTEPスペシャ	高橋 勉		00:08.191	00:06.804	R		00:06.804	
21	114	天秤18	畠山 和昭	銀座商店街	00:07.091	00:06.925	00:07.302		00:06.925	
22	13	lx	大沼 和馬	埼玉県立狭山工業高等学校	00:08.040	00:07.215	00:07.220		00:07.215	
23	65	ジャンヌ・ダルク	長谷川 愛斗	新潟コンピュータ専門学校	00:07.217	R	R		00:07.217	
24	44	Z&L	Liu shizhao, Zhang xi	Ngee Ann Polytechnic	00:09.578	R	00:07.268		00:07.268	
25	92	楓	赤尾 健太	福井大学 からくり工房ISys	00:11.408	00:07.843	00:07.320		00:07.320	
26	61	KNCT-RT1	葉山 清輝	熊本高等専門学校 葉山研究室	00:13.722	00:07.733	R		00:07.733	
27	10	φ	加幡 祐人	埼玉県立狭山工業高等学校	00:10.049	00:07.924	00:07.737		00:07.737	
28	31	Jehu 3	David Otten	Massachusetts Institute of Technology	00:20.865	00:08.555	00:07.982		00:07.982	
29	24	アオマル	関 柊哉	埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム	R	00:08.188	R		00:08.188	
30	23	凸ユキ	金子 隆之	埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム	R	00:08.211	R		00:08.211	
31	98	Undecided	辻本 友樹	京大機械研究会	00:16.784	00:08.667	00:08.660		00:08.660	
32	42	Beetle_SU	Juing-Huei Su	Lunghwa University of Science and Technology	00:12.283	00:09.616	00:08.678		00:08.678	
33	108	Coral	中島 瑞	電気通信大学ロボメカ工房	00:20.979	R	00:08.769		00:08.769	
34	40	Gow-Diu	Cai,Xin-Han / Cai,Yi-Zhan	Lunghwa University of Science and Technology	00:08.834	00:08.835	00:08.832		00:08.832	
35	87	玄武	山田 真	福井大学 からくり工房ISys	00:12.428	00:08.930	R		00:08.930	

MM2015 ロボトレース競技 RT 予選 結果一覧

2015/11/21

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3		記録	備考
36	15	°C	山本 翔	埼玉県立狭山工業高等学校	00:11.405	00:08.984	R		00:08.984	
37	86	SimpleTracerMKZ	中島 史敬		R	00:12.965	00:09.000		00:09.000	
38	16	V	森本 泰治	埼玉県立狭山工業高等学校	00:12.156	00:09.142	R		00:09.142	
39	17	夜桜	加賀谷 峻	埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム	R	00:09.353	00:09.418		00:09.353	
40	12	LM2	堀川 尚利	埼玉県立狭山工業高等学校	00:11.884	00:09.545	00:09.546		00:09.545	
41	11	A	友金 佑馬	埼玉県立狭山工業高等学校	00:11.224	00:10.193	00:10.743		00:10.193	
42	18	のぞみ	岩尾 英一	埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム	00:10.863	R	R		00:10.863	
43	20	ふうたくん	橋本 昇大	埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム	00:17.137	00:17.764	00:11.147		00:11.147	
44	104	C.E.O.chicane	尾鷲 真士	電気通信大学ロボメカ工房	00:12.498	00:11.218	00:11.994		00:11.218	
45	52	トキ 3344	大鶴 啓介	渋谷教育学園幕張高等学校物理部	00:16.254	00:12.052	00:14.280		00:12.052	
46	30	流星号	鈴木 雄太	静岡理科大学M.C.F.	00:12.294	00:12.978	00:13.162		00:12.294	
47	27	Dolly'15R	大貫 篤	神奈川県立生田高校 パソコン研究部	00:16.790	00:12.693	00:12.377		00:12.377	
48	63	おこじょ	浅野 俊昭	千葉県立東総工業高等学校	F00:11.160	00:12.668	R		00:12.668	
49	118	VerdiRT6	平井 秀一	アニキと愉快な仲間たち/厚木ロボット研究会	00:12.777	R	R		00:12.777	
50	120	錦豪式	寺崎 清	アニキと愉快な仲間たち	F00:14.473	00:14.495	00:13.015		00:13.015	
51	14	θ	小山 匠	埼玉県立狭山工業高等学校	R	00:13.094	R		00:13.094	
52	67	Futura Itwt. I	味香 啓佑	筑波大学WORD編集部	00:18.884	00:13.336	R		00:13.336	
53	26	銀鮫	中永 大輝	埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械部	00:15.211	R	R		00:15.211	
54	70	自律機械	前村 凌佑	芝浦工業大学SRDC	00:20.016	R	00:16.277		00:16.277	
55	75	Beslippery900	益子 泰博	芝浦工業大学SRDC	00:21.680	00:19.340	00:16.620		00:16.620	
56	72	MDK-1	小池 一輝	芝浦工業大学SRDC	00:25.681	00:17.015	00:17.098		00:17.015	
57	53	北斗星	重田 悠希	渋谷教育学園幕張高等学校物理部	R	00:17.325	R		00:17.325	
58	4	アルジャーノン	山田 翔太	東京工芸大学からくり工房	00:21.782	00:17.409	R		00:17.409	
59	60	ぼりえんぺらー	古賀 典知	ポリテクカレッジ島根	00:18.219	00:17.741	00:17.748		00:17.741	
60	89	CREA+E	武市 英之	福井大学 からくり工房ISys	00:21.523	R	R		00:21.523	
61	58	カラメ梅ぼし丸	土橋 徹平	青山学院大学	00:21.705	R	00:22.835		00:21.705	
62	8	ピアンカ	仲野 綾華	東京工芸大学からくり工房	00:22.543	R	R		00:22.543	
63	5	パパダイクン	奥田 拓弥	東京工芸大学からくり工房	R	00:25.300	R		00:25.300	
64	2	末っ子	館野 優也	東京工芸大学からくり工房	00:25.457	R	R		00:25.457	
65	78	TRT-1	高取 大樹	芝浦工業大学SRDC	00:31.828	00:25.656	T00:22.503		00:25.656	
66	90	AStrace	浅川 英慶	福井大学 からくり工房ISys	00:35.683	00:33.738	00:33.548		00:33.548	
67	7	進撃のトレース	佐久間 大貴	東京工芸大学からくり工房	R	00:35.309	R		00:35.309	
68	112	おとなのマイコンレーサー	青木 伸司	厚木ロボット研究会	00:37.469	F00:29.468			00:37.469	
69	107	Defiant Mk-VI	千田 健斗	電気通信大学ロボメカ工房	00:46.361	00:42.975	T00:46.868		00:42.975	
70	33	Curious	Ma Jeong Ho , Lee Gyeong Heon	MAZE, Dankook Univ. Korea	00:46.483	R	R		00:46.483	

MM2015 ロボトレース競技 RT 予選 結果一覧

2015/11/21

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3		記録	備考
71	73	jiggling wagon	市原 海渡	芝浦工業大学SRDC	R	00:55.569	R		00:55.569	
72	97	シリコン・スピリット(暫定版)	松田 正裕		01:59.559				01:59.559	
	3	ハコトレ	櫻井 鉄也	東京工芸大学からくり工房	R	R	R		R	
	9	ε	ディアスヒロシ	埼玉県立狭山工業高等学校	R	R	R		R	
	21	がくとーマス	石山 学人	埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム	R	R	R		R	
	22	ビバップ	金子 竜己	埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム	R	R	R		R	
	25	みかん	齊川 龍誠	埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム	R	R	R		R	
	28	エンデバー2015	高橋 勝	長岡工業高校ロボット部OB	R	R	R		R	
	29	ガルダイーグル	青木 琢人	静岡理科大学M.C.F.	R	R	R		R	
	32	Lamborghini	Andres Bercovich / Javier Torres, Luis Fuenzalida	Universidad Tecnica Federico Santa Maria	R	R	R		R	
	48	一号	吉川 公基	渋谷教育学園幕張中学校電気部	R	R	R		R	
	50	クワガタ	長島 大来	渋谷教育学園幕張中学校電気部	R	R			R	
	51	マイケル	コンドカル ウッショ	渋谷教育学園幕張高等学校物理部	R	R	R		R	
	55	Switch	園部 雄万	今年はしっかりと走る会	R	R	R		R	
	57	Nyanpax	出射 幹也	青山学院大学ロボコンプロジェクト	R	R	R		R	
	59	X-1	佐藤 雄飛	青山学院大学	R				R	
	62	リーネア カスタム	田中 駿佑	MebiAs	R				R	
	64	スカイレイカー2型	伊藤 ひさし	個人	R	R	R		R	
	68	銀雲雀2	山口 辰久		R	R	R		R	
	69	トレ三郎	小川 靖夫		F00:18.467	R	F00:18.285		R	
	71	ドルフィン号	和泉 怜	芝浦工業大学SRDC	F00:22.004	R	F00:21.607		R	
	76	四暗刻	石澤 幹生	芝浦工業大学SRDC	R	R	R		R	
	79	HC-2	朝倉 裕也	長野県工科短期大学校	R	R			R	
	80	ポップシープ21改	志村 崇	東京農工大学	R	R	R		R	
	82	strayed	鈴木 遥華	東京電機大学理工学部 学術文化部会ロボット研究会部	R	R	R		R	
	83	電脳一号	中里 紀之	東京電機大学理工学部 学術文化部会ロボット研究会部	R	R	R		R	
	85	Θ X O : III	猪野 貴之	からくり工房 A:Mac	R	R	R		R	
	88	zephyr	栗山 凌一	福井大学 からくり工房ISys	R	R	R		R	
	94	Lily	長田 理希	福井大学 からくり工房ISys	R	R	R		R	
	101	goemon	谷口 匠	電気通信大学ロボメカ工房	R	R	R		R	
	102	polka	相澤 理佳	電気通信大学ロボメカ工房	R	R	R		R	
	105	DasonTracer4WDS	小玉 隆志	電気通信大学ロボメカ工房	R	R	R		R	
	106	fennec	小澤 正行	電気通信大学ロボメカ工房	R	R	R		R	
	119	METEORA 4	佐藤 慶明	アニキと愉快的仲間たち	R	R			R	
	6	大津号	大津 亮二	東京工芸大学からくり工房	R	R	T00:33.794		R	

MM2015 ロボトレース競技 RT 予選 結果一覧

2015/11/21

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3			記録	備考
	47	吾輩はロボである	伊藤 寛子	渋谷教育学園幕張中学校電気部	F02:21.620					R	
	66	フランチェスカ	高橋 優介	新潟コンピュータ専門学校	F00:07.157	F00:07.291	F00:07.252			R	
	103	caby	岸田 貴光	電気通信大学ロボメカ工房	F00:10.463	F00:09.629	F00:09.672			R	
	1	ユニバーサルキットType-T	鈴木 秀和	東京工芸大学からくり工房						棄権	
	37	Excel:RT-1	Khiew Tzong Yong	Institute of Technical Education, Singapore						棄権	
	49	あき	藤井 ゆりあ	渋谷教育学園幕張中学校電気部						棄権	
	54	走るこぶたくん	田部井 一浩	渋谷教育学園渋谷中学校高等学校理科部(決勝ではありません)						棄権	
	56	レシプロ麦茶	秋山 剛毅	青山学院大学ロボプロジェクト						棄権	
	74	雷	牧野 紗依	芝浦工業大学SRDC						棄権	
	77	STRIX RMA	野村 太一	芝浦工業大学SRDC						棄権	
	81	鳩秋	小村 竜則	東京電機大学理工学部 学術文化部会ロボット研究会部						棄権	
	84	B	若松 駿輔	明星大学飯島研究室						棄権	
	91	Starter	花井 響	福井大学 からくり工房ISys						棄権	
	96	文鎮	外間 立洋							棄権	
	99	烈華 肆	市野塚 朝	電通大ロボメカ工房OB						棄権	
	100	Fomula sonic	横山 浩一郎	電気通信大学ロボメカ工房 ランサー部隊						棄権	

F:ゴールで停止せず T:持ち時間オーバー

MM2015 ロボトレース競技 RT 決勝 結果一覧

2015/11/22

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3	TRY4	TRY5	記録	備考
1	39	CartisX04	平井 雅尊	アニキと愉快的仲間たち	00:30.186	00:20.536	R			00:20.536	
2	32	Pico	LIOU,FONG-CHUN / WANG,WEN-LIANG	Lunghwa University of Science and Technology	00:39.810	00:22.530	00:22.118			00:22.118	
3	34	Slug_II	CHAO-WEI,CHEN	Lunghwa University of Science and Technology	00:39.768	00:22.750	00:22.467			00:22.467	
4	37	Andante	北嶋 元貴	千葉県立船橋高等技術専門校システム設計科	00:37.944	R	00:23.709			00:23.709	
5	31	Whitetip X	落合 誠治		00:38.374	00:26.510	R			00:26.510	
6	27	T.T ~月光~	高柳 智	福井大学 からくり工房ISys	00:42.435	00:29.945	00:27.235			00:27.235	
7	21	天秤18	島山 和昭	銀座商店街	00:32.894	00:31.776	00:31.148			00:31.148	
8	24	兜	柳下 泰成	埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム	R	00:31.974	R			00:31.974	
9	20	lx	大沼 和馬	埼玉県立狭山工業高等学校	00:33.118	R	R			00:33.118	
10	9	Gow-Diu	Cai,Xin-Han / Cai,Yi-Zhan	Lunghwa University of Science and Technology	00:35.830	R	00:33.840			00:33.840	
11	18	Z&L	Liu shizhao, Zhang xi	Ngee Ann Polytechnic	00:38.578	00:35.062	R			00:35.062	
12	35	Diligent2	Meng Weilin	Institute of Technical Education	00:37.132	R	R			00:37.132	
13	33	Starry-recon	Goh Wen Feng	Institute of Technical Education, Singapore	00:38.521	R	R			00:38.521	
14	36	Amazing-Mach	Hsuan-Sheng Lin & Ba-Xin Lin	Lunghwa University Electronic Engineering	R	R	00:39.359			00:39.359	
15	7	°C	山本 翔	埼玉県立狭山工業高等学校	R	00:47.410	00:40.159			00:40.159	
16	30	NS-build	野村 慎之介	福井大学 からくり工房ISys	00:41.609	R	R			00:41.609	
17	11	Beetle_SU	Juing-Huei Su	Lunghwa University of Science and Technology	00:41.812	R	R			00:41.812	
18	8	玄武	山田 真	福井大学 からくり工房ISys	00:42.144	R	R			00:42.144	
19	28	Gracia	佐藤 耕兵	千葉県立船橋高等技術専門校システム設計科	00:43.807	R	R			00:43.807	
20	26	黄金鱒6	大橋 辰也	銀座商店街	R	R	00:44.645			00:44.645	
21	6	SimpleTracerMKZ	中島 史敬		00:53.433	00:47.264	R			00:47.264	
22	29	420Blazelt	Pang Jia Jun Vernon, Xu Zhan	Ngee Ann Polytechnic	00:47.596	R	R			00:47.596	
23	38	Ning3	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	00:47.607	R	R			00:47.607	
24	17	楓	赤尾 健太	福井大学 からくり工房ISys	00:50.301	R	R			00:50.301	
25	23	FRAGILE015RT	河野 純也	日産自動車株式会社	00:51.711	R	R			00:51.711	
26	16	KNCT-RT1	葉山 清輝	熊本高等専門学校 葉山研究室	00:52.565	R	R			00:52.565	
27	15	Jehu 3	David Otten	Massachusetts Institute of Technology	01:23.254	R	R			01:23.254	
28	10	Coral	中島 瑞	電気通信大学ロボメカ工房	01:24.794	R	R			01:24.794	
	1	Curious	Ma Jeong Ho , Lee Gyeong Heon	MAZE, Dankook Univ. Korea	R	R				R	
	3	LM2	堀川 尚利	埼玉県立狭山工業高等学校	R	R	R			R	
	4	夜桜	加賀谷 峻	埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム	R	R	R			R	
	5	V	森本 泰治	埼玉県立狭山工業高等学校	R	R	R			R	
	12	Undecided	辻本 友樹	京大機械研究会	R	R	R			R	
	13	凸ユキ	金子 隆之	埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム	R	R	R			R	
	14	アオマル	関 柊哉	埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム	R	R	R			R	

MM2015 ロボトレース競技 RT 決勝 結果一覧

2015/11/22

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3	TRY4	TRY5	記録	備考
	19	ジャンヌ・ダルク	長谷川 愛斗	新潟コンピュータ専門学校	R	R	R			R	
	22	オリエンタルαSTEPスペシャ	高橋 勉		R	R	R			R	
	25	_666_	Yuk Keun Ho, Park Geon Ju	MAZE, Dankook Univ. Korea	F00:34.881					R	
エキシビジョン	1	Curious	Ma Jeong Ho, Lee Gyeong Heon	MAZE, Dankook Univ. Korea	R					R	
	2	Defiant Mk-VI	千田 健斗	電気通信大学ロボメカ工房	F02:07.010					R	

F:ゴールで停止せず T:持ち時間オーバー

参加ロボット

テクニカルデータ



予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
HE01	ユニバーサルキットType-H(ユニバーサルキットタイプハーフ) 鈴木 秀和 東京工芸大学からくり工房	メカ:3週間 /オリジナル設計機体 電気:3週間 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:3週間	H8系 /Renesas H8-3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[kB]	Best Technology 開発ソフト	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/360[mAh]/Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ 無し	可視光センサ:3 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤	2輪 直径16mm 幅6mm 補助輪なし	100x65x85[mm] 300[g]	足立法
HE02	たまきのジャンガボンゴマウス(タマキノジャンガボンゴマウス) 玉木 敬也 東京工芸大学からくり工房	メカ:1か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1か月 /ユニバーサル基板 ソフト:6か月	H8系 /Renesas H8-3694/F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[kB]	Best Technology 開発ソフト	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/360[mAh]/Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ORIENTAL MOTOR 無し	可視光センサ:3 [個] / 自作 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径16mm 幅6mm 補助輪なし	115x70x90[mm] 300[g]	足立法
HE03	となりのナトリ(トナリノナトリ) 名取 拓也 東京工芸大学からくり工房	メカ:1ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月 /キット、その他 ソフト:1ヶ月	H8系 /Renesas H8-3694f 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[kB]	GCC	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/360[mAh]/tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / oriental moter 無し	可視光センサ:3 [個] / OSI 3CA5111A / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径11mm 幅31mm 補助輪なし	100x75x120[mm] 298[g]	足立法
HE04	ロボイソメ 2(ロボイソメ ツー) 畠山 和昭 銀座商店街	メカ:0.5日 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1日 /ユニバーサル基板 ソフト:けっこうな時間	H8系 /Renesas H8-3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[kB]	GCC	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/360[mAh]/TAHMAZO CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ 無し	赤外線センサ:3 [個] / KODENSHI,ST-1KL3 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径15mm 幅6mm 補助輪なし	100x70x100[mm] 290[g]	足立法
HE05	chip-half-ver2(チップハーフバージョンニ) 松村 周平 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:3か月 /オリジナル設計機体 電気:2か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:2か月	ARM系 /STmicro STM32F103CBT6 72[MHz] /128[kB] /20[kB] /128[kB]	Coocox	LiPo/ 1 [セルor本]/3.7[V]/90[mAh]/Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Indoor Airplane 無し	赤外線センサ:4 [個] / Honeywell Sensing and Control,SEP8705-02 / 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] / ams,AS5145B / 磁気式 /	2輪 直径15mm 幅3mm 補助輪なし	60x38x23[mm] 25[g]	足立法
HE06	Starry-tiny Goh Wen Feng Institute of Technical Education, Singapore	メカ:2 month /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3 month /キット、その他 ソフト:3 month	ARM系 /STmicro STM32F103 64[MHz] /512[kB] /64[kB] /0[kB]	Ride7	LiPo/ 1 [セルor本]/3.7[V]/70[mAh]/Zippy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Didel 無し	赤外線センサ:6 [個] / vishay / tsal4400 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ST / LY3200 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / AMS / AS5040 / 磁気式 /	2輪 直径17.5mm 幅5.5mm 補助輪なし	57.5x42x17.5[mm] 19.5[g]	priority and rules base
HE07	Excel:mini-4 Khiew Tzong Yong Institute of Technical Education, Singapore	メカ:1 month /オリジナル設計機体 電気:1 month /オリジナルプリント基板 ソフト:1 month	ARM系 /STmicro stm32f411 64[MHz] /256[kB] /64[kB] /0[kB]	keil	LiPo/ 1 [セルor本]/3.7[V]/70[mAh]/hobbyking CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / didel 無し	赤外線センサ:4 [個] / optek / op165d / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / invensense / mpu6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AMS / AS5600 / 磁気式 /	4輪 直径12.5mm 幅3.5mm 補助輪なし	56x36x12.5[mm] 17[g]	bellman floodfill

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
HE08	Bolt_mini Low Kay Boon Alan Institute of Technical Education, Singapore	メカ:3 month /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3 month /プリント基板 ソフト:3 month	ARM系 /STmicro STM32F0205 84[MHz] /512[kB] /96[kB] /0[kB]	keil	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/70[mAh]/zippy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Didel 無し	赤外線センサ:6 [個] / vishay / tsal4400 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ST / LY3200 / AD変換して 取込む / エンコーダ:2 [個] / AMS / AS5145 / 磁気式 /	4輪 直径 15.5mm 幅5.5mm 補助輪なし	58x40x15.5[mm] 19[g]	floodfill
HE09	Scout-junior Teo Jun Wei Institute of Technical Education, Singapore	メカ:2 month /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3 month /キット、その他 ソフト:3 month	ARM系 /STmicro STM32F103 64[MHz] /512[kB] /64[kB] /0[kB]	Ride7	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/100[mAh]/zip py CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Didel 無し	赤外線センサ:6 [個] / vishay / tsal4400 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ST / LY3200 / AD変換して 取込む / エンコーダ:2 [個] / AMS / AS5040 / 磁気式 /	2輪 直径 17.5mm 幅5.5mm 補助輪なし	57.5x42x17.5[mm] 19.5[g]	priority and rules base
HE10	Mini Diu-Gow Cai,Xin-Han / Wang,Wen-Liang Lunghwa University of Science and Technology	メカ:2015/5~2015/6 /オリジナル設計機体 電気:2015/5 /オリジナルプリント基板 ソフト:2015/7~2015/9	RX系 /Renesas RX62T 100[MHz] /256[kB] / 16[kB] /32[kB]		LiPo/ 2 [セルor 本]/3.7[V]/70[mAh]/Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Maxon 無し	赤外線センサ:4 [個] / spb8705 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / STM(LY3100ALH) / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / AMS/AS5040 / 磁気式 /	2輪 直径17mm 幅3mm 補助輪なし	58x38x22[mm] 20[g]	Flood(Diagonal speed design)
HE11	Energy Soh Wei Fong Nanyang Polytechnic	メカ:6 months /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:6 months /オリジナルプリント基板 ソフト:1 year	ARM系 /STmicro STM32F405RGT6 168[MHz] /1024[kB] / 192[kB] /0[kB]	GaitEvaluator with ARM EABI tool chain	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/100[mAh]/zippy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MK06-4.5 無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH4350 + BPW85C / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / STMICRO ELECTRONICS / LY3200ALH / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / AS5040 / 磁気式 /	4輪 直径 13.1mm 幅5.5mm 補助輪なし	60x40x13.1[mm] 13.5[g]	Flood Fill
HE12	Cheetah Chen Yit Fong Nanyang Polytechnic	メカ:6 months /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:6 months /オリジナルプリント基板 ソフト:1 year	ARM系 /STmicro STM32F405RGT6 168[MHz] /1024[kB] / 192[kB] /0[kB]	GaitEvaluator with ARM EABI tool chain	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/100[mAh]/zippy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Didel 無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH4350 + SFH310FA / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / STMICRO ELECTRONICS / LY3200ALH // エンコーダ:2 [個] / AS5040 / 磁気式 /	4輪 直径 13.8mm 幅5mm 補助輪なし	53x40x14[mm] 14[g]	Flood Fill

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
HE13	Titan Ma Yuan Nanyang Polytechnic	メカ: 6 months / グループの標準設計機体、キット、その他 電気: 6 months / オリジナルプリント基板 ソフト: 1 year	ARM系 / STmicro STM32F405RGT6 168[MHz] / 1024[kB] / 192[kB] / 0[kB]		LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 130[mAh] / zip py CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Didel 無し	赤外線センサ: 4 [個] / SFH4350 + SFH310FA / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / STMICRO ELECTRONICS / LY3200ALH // エンコーダ: 2 [個] / AS5040 / 磁気式 /	4輪 直径 12.7mm 幅5.5mm 補助輪なし	44.53x41.5x13.81[mm] 13.6[g]	Flood Fill
HE14	Ning6 Ng Beng Kiat Ngee Ann Polytechnic	メカ: 1mth / オリジナル設計機体 電気: 1mth / オリジナルプリント基板 ソフト: 4mth	ARM系 / STmicro STM32F407 64[MHz] / 1024[kB] / 128[kB] / 0[kB]	Eclipse	LiPo / 1 [セルor本] / 3.6[V] / 70[mAh] / zippo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / ??? 無し	赤外線センサ: 4 [個] / Fairchild QEC113 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / Invense MPU6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / Sharp GP2S60 / 光学式 /	2輪 直径13mm 幅3mm 補助輪なし	57x36x13[mm] 13[g]	Flood
HE15	こじまうす11(コジマウスイレブン) 小島 宏一	メカ: 1ヶ月 / オリジナル設計機体 電気: 1ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト: 2週間	ARM系 / STmicro STM32F411CEU 32[MHz] / 512[kB] / 128[kB] / 0[kB]	GCC	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 20[mAh] / FULLRIVER CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 無し	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] / INVENSENSE, ICM-20608 / デジタル値出力型 / 加速度センサと同一パッケージ その他: 1 [個] / 加速度センサ, INVENSENSE, ICM-20608 / ジャイロセンサと同一パッケージ	2輪 直径 12.5mm 幅3.5mm 補助輪なし	68x38x12.5[mm] 5.5[g]	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
HE16	小天旋2verMTL(コテンセンツーパージョンエムティーエル) 平井 雅尊 アニキと愉快的仲間たち	メカ: 3ヶ月 / オリジナル設計機体 電気: 3ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト: 4年	ARM系 / STmicro STM32F103T8 64[MHz] / 128[kB] / 20[kB] / 0[kB]	CooCox IDE	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 70[mAh] / ハイベリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / DIDEL MK06-4.5 無し	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] / Invensense ISZ-650 / AD変換して取込む /	2輪 直径13mm 幅3mm 補助輪なし	57x38x13[mm] 13[g]	足立法
HE17	mm8(エムエムエイト) 山下 伸逸	メカ: 3ヶ月 / オリジナル設計機体 電気: 6ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト: 6ヶ月	FPGAに実装したオリジナルCPU SR-CPU 48[MHz] / 1600[kB] / 128[kB] / 1000000[kB]	GCC	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 300[mAh] / 不明(aitendo) CPU関係と共用	アウトランナーブ ラシレス AD-C5 2 [個] / hobbyking 無し	CCDセンサ: 1 [個] / OmniVision OV5647 カメラモジュール / 画像による壁検出 ジャイロセンサ: 1 [個] / STmicro LSM330D / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / Honeywell ホールセンサー SS39ET / 磁気式 / アウトランナーモータの着磁をホールセンサーで検出	2輪 直径 16.5mm 幅6mm 補助輪なし	47x36x52[mm] 33[g]	足立法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモ ータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴ リズム
HE18	つつみん 初号機(つつみん ショゴウキ) 堤 陽一 (株)インフォグラム ロボ部	メカ:1ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:1ヶ月 /キット、その他 ソフト:3ヶ月	ARM系 /CYPRESS PSOC5LP 80[MHz] /128[kB] /64[kB] /2[kB]	PSOC Creator	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/70[mAh]/不 明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MK06-2.5 無し	赤外線センサ:5 [個] / 東芝 TPS601A / 距離センサ(反 射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6050 / / エンコーダ:2 [個] / AS5040 / /	2輪 直径12mm 幅4mm 補助輪なし	50x39x17[mm] 17[g]	足立法
HE19	R-05 rev.5(アールゼロゴー ビジョン ファイブ) 山村 道久 (株)インフォグラム ロボ部	メカ:10ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:10ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:3ヶ月	ARM系 /Cypress PSoC5LP CY8C5888LTI- LP097 80[MHz] /128[kB] /64[kB] /2[kB]	PSoC Creator	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/60[mAh]/nan o-tech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 Φ7mm x 10mm 無し	赤外線センサ:5 [個] / 東芝 TPS601A / 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] / AS5147 / 磁気式 /	2輪 直径15mm 幅4mm 2輪 直径15mm 幅1mm	45x39x17[mm] 17[g]	足立法
HE20	エネリトル(エネリトル) 永田 晃弘 名古屋工学院専門学校	メカ:一年 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:一年 /キット、その他 ソフト:一年	ARM系 /STmicro STM32 64[MHz] /128[kB] /20[kB] /0[kB]	GCC	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/100[mAh]/Hy perion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MK06-4.5 無し	赤外線センサ:4 [個] / RPM-012PB / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / LY3200ALH / AD変換して 取込む / エンコーダ:2 [個] / コパル / 光学式 /	2輪 直径17mm 幅3mm 補助輪なし	58x40x17[mm] 21[g]	足立法
HE21	ミニなめこ2(ミニナメコツー) 鈴木 啓真 名古屋工学院専門学校	メカ:1年 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1年 /キット、その他 ソフト:1年	ARM系 /STmicro STM32 64[MHz] /128[kB] /20[kB] /0[kB]	GCC	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/100[mAh]/Hy perion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MK06-4.5 無し	赤外線センサ:4 [個] / RPM-012PB / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / LY3200ALH / AD変換して 取込む / エンコーダ:2 [個] / コパル OMS-125-2T / 光学式 /	2輪 直径17mm 幅3mm 補助輪なし	58x40x17[mm] 21[g]	足立法
HE22	東北マウス 楓(トウホクマウス カエデ) 薬師川 楓 ロボコンやっぺし	メカ:3か月 /オリジナル設計機体 電気:5か月 /キット、その他 ソフト:1年半	RX系 /Renesas R5F56218BDFP 12[MHz] /512[kB] /96[kB] /0[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/130[mAh]/Ind oorPlane CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / DISEL 無し	赤外線センサ:4 [個] / LTR- 4206E / 距離センサ(反射 光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / デジタル値出力 型 / エンコーダ:2 [個] / AS5050 / 磁気式 / 変更あ るかもです	4輪 直径13mm 幅4mm 補助輪なし	60x40x18[mm] 25[g]	足立法
HE23	東北マウス爽2015(トウホクマウス ソウニセンジュウゴ) 菅原 昌弥 ロボコンやっぺし	メカ:3 /オリジナル設計機体 電気:3 /オリジナルプリント 基板 ソフト:5	RX系 /Renesas R5F562TAADFPM 96[MHz] /256[kB] /16[kB] /32[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/320[mAh]/H yperion CPU関係と共用	ステッピングモ ータ 2 [個] / 日本 サーボ 無し	赤外線センサ:4 [個] / OSRAM SFH487, OSRAM SFH309FA / /	2輪 直径48mm 幅7mm 補助輪なし	80x50x80[mm] 340[g]	足立法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
HE24	Madone(マドン) 布施 正俊 新潟コンピュータ専門学校	メカ:1年 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1年 / プリント基板 ソフト:3か月	RX系 / Renesas RX62T 10[MHz] / 256[kB] / 256[kB] / 256[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 120[mAh] / ハイベリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON 無し	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) / ジャイロセンサ:1 [個] / STマイクロ / デジタル値出力型 /	2輪 直径25mm 幅8mm 補助輪なし	62x60x45[mm] 50[g]	足立法
HE25	モスマン(モスマン) 中瀬 優 Mice Busters	メカ:2週間 / オリジナル設計機体 電気:1か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:3週間	RX系 / Renesas RX62T 100[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 70[mAh] / ZIPPY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明(中華コアレスΦ6×10) 無し	赤外線センサ:4 [個] / OPTEK OP506A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / LY3200 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / AS5145B / 磁気式 /	4輪 直径15mm 幅3mm 補助輪なし	45x36x15[mm] 16[g]	足立法
HE26	Micro Star(マイクロスター) 森永 英一郎 個人	メカ:32年 / オリジナル設計機体 電気:32年 / オリジナルプリント基板 ソフト:32年	ARM系 / STmicro STM32F4 60[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 0[kB]	GCC	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 100[mAh] / 不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 無し	赤外線センサ:4 [個] / 不明 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径15mm 幅3mm 補助輪なし	60x40x15[mm] 20[g]	求心法
HE27	Sapphire(サファイア) 松井 祐樹 京都大学機械研究会	メカ:1か月 / オリジナル設計機体 電気:1か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:1年	ARM系 / STmicro STM32F405RGT6 42[MHz] / 1024[kB] / 192[kB] / 0[kB]	GCC	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 70[mAh] / Zippy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Didel 無し	赤外線センサ:4 [個] / OPtec&LITEON / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:2 [個] / MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5050 / 磁気式 / その他:2 [個] / MPU6500 / 加速度を計測	4輪 直径13mm 幅3.5mm 補助輪なし	58x38x13[mm] 11.3[g]	足立法
シード HE・学生	MercesAgressive(メルセスアグレッシブ) 長野 恵典 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:3ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:3ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:3ヶ月	RX系 / Renesas RX631 100[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 70[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / didel 無し	赤外線センサ:4 [個] / LTR-4206 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5047 / 磁気式 /	4輪 直径13mm 幅3mm 補助輪なし	60x37x15[mm] 16[g]	足立法
シード HE・九州	ロング15号機(ロングジュウゴゴウキ) 小峰 直樹 個人	メカ:1か月 / オリジナル設計機体 電気:4か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:5か月	RX系 / Renesas RX621 96[MHz] / 512[kB] / 96[kB] / 32[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 70[mAh] / Indoor Airplane World CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / DIDEL 無し	赤外線センサ:4 [個] / RPR-220(横壁)、LTR-4206E(前壁) / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ISZ-650 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / MTL MES-6-500PC / 光学式 /	2輪 直径13.55mm 幅4mm 補助輪なし	43x34x17[mm] 16[g]	足立法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
シード HE・中部	Maneuver(マニューバ) 加藤 雄資 個人	メカ:2ヶ月 /オリジナル設計 機体 電気:3ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:5年	ARM系 /STmicro STM32F1 64[MHz] /64[kB] / 20[kB] /32[kB]	GCC	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/80[mAh]/Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 無し	赤外線センサ:4 [個] / rohm / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / STMicro LY3200ALH / AD 変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / MES-6- 500PC / 光学式 /	2輪 直径14mm 幅3mm 補助輪なし	69x38x14[mm] 16.5[g]	足立法
シード HE・関西	こじまうす10(コジマウステン) 小島 宏一	メカ:1年 /オリジナル設計機 体 電気:1年 /オリジナルプリント基板 ソフト:1年	ARM系 /STmicro STM32F405RGT6 16[MHz] /1024[kB] / 192[kB] /0[kB]	GCC	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/20[mAh]/FUL LRIVER CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / DIDEL 無し	赤外線センサ:4 [個] / OSRAM / 距離センサ(反射 光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / INVENSENSE / デジタル値 出力型 / 3軸ジャイロ+3軸 加速度, 下記加速度と同一 パッケージ エンコーダ:2 [個] / 自作 / 光学式 / AD変換してソフト でデジタル化してカウント. その他:1 [個] / INVENSENSE / 3軸ジャイロ +3軸加速度, 上記ジャイロ と同一パッケージ	4輪 直径 12.5mm 幅3.5mm 補助輪なし	41x38x12.5[mm] 8.0[g]	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
シード HE・金沢	翠嵐(スイラン) 宇都宮 正和	メカ:2か月 /オリジナル設計 機体 電気:2ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:2ヶ月	RX系 /Renesas RX62T 96[MHz] /256[kB] /16[kB] /32[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/100[mAh]/hy perion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 DCモータ 1 [個] / 不明	赤外線センサ:4 [個] / 東 芝:TPS601A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense:MPU-6000 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / Ams:AS5145B / 磁気式 /	4輪 直径 13.2mm 幅3mm 補助輪なし	63x38x23[mm] 20.6[g]	足立法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
シード HE・東日本	Que(キュー) 竹本 裕太 Mice Busters	メカ:1か月 /オリジナル設計機体 電気:1か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:1か月	RX系 /Renesas RX62T 96[MHz] /128[kB] /16[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/160[mAh]/nano-tech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / CL-0614-10250-7 DCモータ 1 [個] / 京商	赤外線センサ:5 [個] / SFH4550 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / Analog devices / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / MES-6 / 光学式 /	2輪 直径15mm 幅3mm 補助輪なし	65x42x20[mm] 35[g]	独自アルゴリズム
シード HE・東日本	Jade(ジェイド) 中島 瑞 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:1年 /オリジナル設計機体 電気:1年 /オリジナルプリント基板 ソフト:1年	ARM系 /STmicro STM32F103CB 64[MHz] /128[kB] /20[kB] /128[kB]	COIDE	LiPo/ 1 [セルor本]/3.7[V]/70[mAh]/Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / Didel 無し	赤外線センサ:4 [個] / SEP8705 + LTR / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / Austria micro systems / 磁気式 /	4輪 直径16mm 幅3mm 補助輪なし	55x38x18[mm] 20[g]	足立法
シード HE・東北	東北マウス赫(トウホクマウスカク) 菅原 昌弥 ロボコンやっぺし	メカ:3か月 /オリジナル設計機体 電気:3か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:5か月	RX系 /Renesas R5F56218BDFP 96[MHz] /512[kB] /96[kB] /0[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 1 [セルor本]/3.7[V]/150[mAh]/インドアエアプレーン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / インドアエアプレーン 無し	赤外線センサ:4 [個] / 発光:SEP8705、受光:LTR-4206E / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / Invensens MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / ネミコン OMS-125-2T / 光学式 /	2輪 直径17.5mm 幅3mm 補助輪なし	63x40x20[mm] 25[g]	足立法
シード HE・北陸信越	Falter(オチアイセイジ) 落合 誠治	メカ:1か月 /オリジナル設計機体 電気:3か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:3か月	RX系 /Renesas RX62T 96[MHz] /256[kB] /16[kB] /32[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 1 [セルor本]/7.4[V]/180[mAh]/Turnigy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Didel 無し	赤外線センサ:4 [個] / Letex LBR127 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ST LY3200ALH / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / MTL MES6 / /	2輪 直径16mm 幅3mm 補助輪なし	40x50x16[mm] 18[g]	足立法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
CE01	ユニバーサルキットType-C(ユニバーサルキットタイプクラシック) 鈴木 秀和 東京工芸大学からくり工房	メカ:3週間 /オリジナル設計 機体 電気:3週間 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:3週間	H8系 /Renesas H8-3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] / 0[kB]	Best Technology 開発ソフト	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]/T ahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ 無し	可視光センサ:3 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤	2輪 直径29mm 幅8mm 補助輪なし	100x80x60[mm] 300[g]	足立法
CE02	U_DC2015(ユーディーシーニセンジュウゴ) 新保 佑京 東京工芸大学からくり工房	メカ:1週間 /オリジナル設計 機体 電気:1週間 /オリジナルプリント基板 ソフト:5ヶ月	SH系 /Renesas SH7125 50[MHz] /128[kB] / 8[kB] /0[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/250[mAh]/TH UNDER POWER CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon 無し	可視光センサ:2 [個] / WZ000,ST-1KL3 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / maxon / 磁気式 /	2輪 直径25mm 幅5mm 補助輪なし	80x80x25[mm] 103[g]	足立法
CE03	雪風5.5(ユキカゼゴートンゴ) 中島 史敬	メカ:1ヶ月 /オリジナル設計 機体 電気:2ヶ月+数日 /オリジナルプリント基板 ソフト:3年以上	SH系 /Renesas SH7137 80[MHz] /256[kB] /16[kB] /256[kB]	Best Technology 開発ソフト	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh]/Hy perion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 京商 無し	赤外線センサ:6 [個] / TOSHIBA TPS601A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / Analog Devices ADXRS610 / AD変換して取 込む / エンコーダ:2 [個] / MTL MES-6-500PC / 光学式 /	2輪 直径27mm 幅8mm 補助輪なし	103x75x27[mm] 74.5[g]	足立法
CE04	HexA(ヘキサ) 加藤 雄資 個人	メカ:2年 /オリジナル設計機 体 電気:6ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:7年	RX系 /Renesas RX64M 120[MHz] /4096[kB] / 512[kB] /64[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/160[mAh]/Hy perion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON 無し	赤外線センサ:6 [個] / VISHAY VEMD2023SLX01 / 距離センサ(反射光量をAD 変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense ICM-20608 / デ ジタル値出力型 /	4輪 直径22mm 幅8mm 補助輪なし	111x80x25[mm] 85[g]	足立法
CE05	Min7 Ng Beng Kiat Ngee Ann Polytechnic	メカ:1 mth /オリジナル設計 機体 電気:1mth /オリジナルプリント基板 ソフト:3mth	ARM系 /STmicro STM32F103 64[MHz] /512[kB] /64[kB] /0[kB]	Eclipse	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.2[V]/250[mAh]/Ho bbyKing CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber 無し	赤外線センサ:4 [個] / Vishay/TEFT4300 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ST/LY3200 / AD変換して 取込む / エンコーダ:2 [個] / Faulhaber IE256 / 磁気式 /	2輪 直径24mm 幅10mm 補助輪なし	100x75x24[mm] 90[g]	Flood
CE06	Starry Goh Wen Feng Institute of Technical Education, Singapore	メカ:2 month /グループの標 準設計機体、キット、その他 電気:3 month /プリント基板 ソフト:3 month	ARM系 /STmicro STM32F103 64[MHz] /512[kB] /64[kB] /0[kB]	Ride7	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh]/Zip py CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber 無し	赤外線センサ:6 [個] / Optek / OPE5594A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ST / LY3200 / AD変換して 取込む / エンコーダ:2 [個] / faulhaber / 256 lines / 磁気 式 /	4輪 直径22mm 幅10mm 補助輪なし	91x74x22[mm] 85[g]	priority and rules base

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
CE07	Excel-9 Khiew Tzong Yong Institute of Technical Education, Singapore	メカ: 1 month / オリジナル設計機体 電気: 1 month / オリジナルプリント基板 ソフト: 2 month	ARM系 / STmicro stm32f415 84[MHz] / 512[kB] / 128[kB] / 0[kB]	keil	LiPo / 2 [セルor 本] / 3.7[V] / 120[mAh] / ho bbyking CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / Didel 無し	赤外線センサ: 4 [個] / vishay / tsal5100 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 2 [個] / invensense / mpu6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / AMS / AS5145 / 磁気式 /	4輪 直径8.5mm 幅22mm 補助輪なし	105x70x22[mm] 85[g]	bellman floodfill
CE08	Bolt Low Kay Boon Alan Institute of Technical Education, Singapore	メカ: 3 month / グループの標準設計機体、キット、その他 電気: 3 month / キット、その他 ソフト: 3 month	ARM系 / STmicro STM32F103 64[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 0[kB]	keil	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 150[mAh] / full river CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / faulhaber 無し	赤外線センサ: 6 [個] / Osram / SFH485 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / ST / LY3200 / AD変換して 取込む / エンコーダ: 2 [個] / faulhaber / 256 lines / 磁気式 /	4輪 直径22mm 幅10mm 補助輪なし	92.5x74x22[mm] 82[g]	floodfill
CE09	Scout Teo Jun Wei Institute of Technical Education, Singapore	メカ: 2 month / グループの標準設計機体、キット、その他 電気: 3 month / プリント基板 ソフト: 3 month	ARM系 / STmicro STM32F103 64[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 0[kB]	Ride7	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 240[mAh] / Zip py CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber 無し	赤外線センサ: 6 [個] / Optek / OPE5594A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / ST / LY3200 / AD変換して 取込む / エンコーダ: 2 [個] / faulhaber / 256 lines / 磁気式 /	4輪 直径22mm 幅10mm 補助輪なし	91x74x22[mm] 85[g]	priority and rules base
CE10	Diu-Gow Cai,Xin-Han / Lin,Yu-chih Lunghwa University of Science and Technology	メカ: in February 2014 / オリジナル設計機体 電気: in February 2014 / オリジナルプリント基板 ソフト: in Jul 2013 ~ now	RX系 / Renesas RX62T 100Mhz[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[kB]		LiPo / 2 [セルor 本] / 7.2[V] / 100[mAh] / Hy perion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber 無し	赤外線センサ: 6 [個] / SFH4550 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 2 [個] / STM(LY3100ALH)&Analog Devices(ADXRS620) / AD 変換して取込む / エンコーダ: 2 [個] / Faulhaber 1717's Encoder / 光学式 / 512 pulses	4輪 直径21mm 幅10mm 補助輪なし	99x78x22[mm] 88[g]	Flood(b order speed design)
CE11	HIPPO LIAO,HUAN-JIE / CHEN,CHAO-WEI Lunghwa University of Science and Technology	メカ: 1 months / オリジナル設計機体 電気: 1 months / キット、その他 ソフト: 3 months	RX系 / Renesas RX62T 12.5[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	High- performance Embedded Workshop	LiPo / 2 [セルor 本] / 8.4[V] / 120[mAh] / Cy berPower CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 無し	赤外線センサ: 4 [個] / OPTO-SENSOR / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / Analog Devices / AD変換して 取込む /	4輪 直径22mm 幅8mm 補助輪なし	100.0x78.13x20[m m] 80.45[g]	求心法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
CE12	Minnie Nano Yi-Zhan,Cai / Fong-Chun,Liou Lunghwa University of Science and Technology	メカ: 5 months / オリジナル 設計機体 電気: 1 Year / オリジナルプ リント基板 ソフト: 1 Year	MICROCHIP dsPIC33EP512MC806 7.3728[MHz] / 512[kB] / 24[kB] / 8[kB]	MPLAB X IDE v3.00	LiPo/ 2 [セルor 本]/8.4[V]/240[mAh]/Hy perion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber 無し	赤外線センサ:4 [個] / KODENSHI / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / Analog Devices / AD変換し て取込む /	4輪 直径22mm 幅10mm 補助輪なし	93x77x21[mm] 80[g]	求心法
CE13	0 MMR Patrick John Chia and Tan Wei Hao Patrick John Chia and Tan Wei Hao	メカ: 1 YEAR / オリジナル設 計機体 電気: 1 YEAR / プリント基板 ソフト: 1 YEAR	PIC系 / MICROCHIP DSPIC33FJ128MC804 80[MHz] / 128[kB] / 16[kB] / 0[kB]	MPLAB_IDE	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/70[mAh]/Zipp y Lipo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber 無し	赤外線センサ:4 [個] / VISHAY / TEFT4300 / 距離 センサ(反射光量をAD変換)/ ジャイロセンサ:1 [個] / STMicroelectronics LY3100ALH / AD変換して 取込む / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER / IE-512 / 磁 気式 /	4輪 直径25mm 幅7.5mm 補助輪なし	90x74x25[mm] 90[g]	トレー スコー ス記憶 なし
CE14	bw9 TJ Sang none	メカ: 2 month / オリジナル設 計機体 電気: 2 month / キット、その 他 ソフト: 2 month	ARM系 / samsung Exynos5422 2000[MHz] / 8000[kB] / 2000[kB] / 0[kB]	C++	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/800[mAh]/S KY Holic CPU関係と共用	ステッピングモ ータ 2 [個] / shinano 無し	赤外線センサ:4 [個] / kodenshi / 距離センサ(反 射光量をAD変換) /	2輪 直径50mm 幅10mm 補助輪なし	110x80x70[mm] 600[g]	トレー スコー 記憶 あり
CE15	DECIMUS 4E Peter Harrison	メカ: 4 years / オリジナル設 計機体 電気: 4 Years / オリジナルプ リント基板 ソフト: 6 years	ARM系 / STmicro STM32F407 168[MHz] / 1024[kB] / 192[kB] / 0[kB]	Rowley Crossworks for ARM	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/120[mAh]/Hy perion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber 無し	赤外線センサ:6 [個] / SFH4545/SFH409FA / 距離 センサ(反射光量をAD変換)/ ジャイロセンサ:1 [個] / LY3200ALH / AD変換して 取込む /	4輪 直径22mm 幅8.5mm 補助輪なし	110x76x22[mm] 95[g]	足立法
CE16	Que(キュー) 竹本 裕太 Mice Busters	メカ: 1か月 / オリジナル設計 機体 電気: 1か月 / オリジナルプ リント基板 ソフト: 1か月	RX系 / Renesas RX62T 96[MHz] / 128[kB] / 16[kB] / 128[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/160[mAh]/na no-tech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / CL-0614-10 250-7 DCモータ 1 [個] / 京商	赤外線センサ:5 [個] / SFH4550 / 距離センサ(反 射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / Analog devices / AD変換し て取込む / エンコーダ:2 [個] / MES- 6 / 光学式 /	2輪 直径15mm 幅3mm 補助輪なし	65x42x20[mm] 35[g]	独自ア ルゴリ ズム
CE17	Cobalt(コバルト) 平松 直人 Mice Busters	メカ: 1ヶ月 / オリジナル設計 機体 電気: 1ヶ月 / オリジナルプ リント基板 ソフト: 1年1ヶ月	RX系 / Renesas RX62T 12.5M[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 2 [セルor 本]/8.4[V]/120[mAh]/Hy perion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber 無し	赤外線センサ:4 [個] / Omron / 距離センサ(反射 光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / Invensence / AD変換して 取込む / エンコーダ:2 [個] / Faulhaber / 磁気式 /	4輪 直径 23.5mm 幅8.5mm 補助輪なし	92x74x23[mm] 84[g]	足立 & 全面探 索
CE18	Mokuzo-(モクゾー) 中瀬 優 Mice Busters	メカ: 3週間 / オリジナル設計 機体 電気: 1ヶ月 / オリジナルプ リント基板 ソフト: 2週間	RX系 / Renesas RX62T 100[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	秋月開発ソ フト	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/100[mAh]/ZI PPY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MK07-1.7 無し	赤外線センサ:4 [個] / FAIRCHILD QSD124 / 距離 センサ(反射光量をAD変換)/	4輪 直径25mm 幅8mm 補助輪なし	103x70x25[mm] 40[g]	足立法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
CE19	Micro Star(マイクロスター) 森永 英一郎 個人	メカ:32年 /オリジナル設計 機体 電気:32年 /オリジナルプリント基板 ソフト:32ね	ARM系 /STmicro STM32F4 72[MHz] /512[kB] /64[kB] /0[kB]	GCC	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/100[mAh]/不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 無し	赤外線センサ:4 [個] / 不明 / 距離センサ(反射光量を AD変換) /	2輪 直径15mm 幅3mm 補助輪なし	60x40x15[mm] 20[g]	求心法
CE20	W2000SP1(ダブルユニセセンサー ビスパックワン) 小堀 周平 電通大ロボメカ工房OB	メカ:1週間 /オリジナル設計 機体 電気:1週間 /ユニバーサル 基板 ソフト:1年	ARM系 /Presented by BRAVE STM32 64[MHz] /128[kB] /20[kB] /0[kB]	TrueSTUDIO	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh]/Th amazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / ファールハーバー 無し	可視光センサ:5 [個] / 東芝 / 距離センサ(反射光量を AD変換) / ピンク。昨年と同 機体です。。。あと実は 5つ中3つ使っていません。	2輪 直径25mm 幅8mm 補助輪なし	84x84x20[mm] 100[g]	足立法
CE21	OpenerBurst(オープナーバースト) 長野 恵典 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:3ヶ月 /オリジナル設計 機体 電気:3ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:3ヶ月	RX系 /Renesas RX631 100[MHz] /512[kB] / 64[kB] /32[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 1 [セルor 本]/7.4[V]/120[mAh]/Hy perion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON 無し	赤外線センサ:4 [個] / TPS601 / 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 / 加速度センサ内蔵 エンコーダ:2 [個] / AS5047 / 磁気式 /	4輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし	100x75x30[mm] 100[g]	足立法
CE22	Turbo-M01(ターボエムゼロイチ) 秦 康祐 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:1か月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:8か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:5か月	RX系 /Renesas RX62T 96[MHz] /256[kB] /16[kB] /32[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/120[mAh]/H yperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / faulhaber 無し	可視光センサ:4 [個] / TPS601a / 距離センサ(反 射光量をAD変換) / 赤色 ジャイロセンサ:1 [個] / Invensense / デジタル値出 力型 / エンコーダ:2 [個] / faulhaber / 磁気式 /	4輪 直径24mm 幅8mm 補助輪なし	92x80x24[mm] 110[g]	足立法
CE23	chip_Omni_ver3(チップオムニバ ージョンスリー) 松村 周平 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:1年 /オリジナル設計機 体 電気:2か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:3か月	ARM系 /STmicro STM32F103RCT6 72[MHz] /256[kB] /48[kB] /256[kB]	Coocox	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/480[mAh]/Hy perion CPU関係と共用	DCモータ 3 [個] / マブチモーター 無し	赤外線センサ:12 [個] / OSRAM, SFH-4550 / 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:3 [個] / ams,AS5145B / 磁気式 / その他:1 [個] / Pixart, ADNS9800 / 移動量算出	3輪 直径30mm 幅12mm 補助輪なし	95x95x85[mm] 400[g]	足立法
CE24	なめこ2(ナメコツー) 鈴木 啓真 名古屋工学院専門学校	メカ:1年 /グループの標準設 計機体、キット、その他 電気:1年 /キット、その他 ソフト:1年	SH系 /Renesas SH7137 80[MHz] /256[kB] /16[kB] /0[kB]	Best Technology 開発ソフト	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh]/Hy perion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1331T006SR 無し	赤外線センサ:6 [個] / 東芝 TPS601A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / Analog Devices ADXRS610 / AD変換して取 込む / エンコーダ:2 [個] / FAULHABERIE2-512 / 磁気 式 /	4輪 直径27mm 幅10mm 補助輪なし	110x75x27[mm] 100[g]	足立法

予選ゼッケン	ロボット／参加者／所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック／ProgramROM／ RAM／DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪／ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ 重量	アルゴリズム
CE25	STERA(ステラ) 馬場 悠輔 メカトロニクス研究倶楽部	メカ:ー /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:ー /キット、その他 ソフト:1年	SH系 /Renesas SH7125F 48[MHz] /128[kB] / 8[kB] /32[kB]	JDE	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/350[mAh]/RO BIN CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 無し	可視光センサ:6 [個] / HLMP-EG12 / 距離センサ(反 射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / Analog Devices ADXRS300ABG / AD変換 して取込む / ー エンコーダ:2 [個] / 走行用 モーターと一体型 / / ー	2輪 直径24mm 幅9mm 補助輪なし	110x76x24[mm] 118[g]	足立法 +求心 法
CE26	レミング(レミング) 平井 伸幸 福井大学 からくり工房I.Sys	メカ:数か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:1か月	RX系 /Renesas RX62T 100[MHz] /256[kB] / 16[kB] /32[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/120[mAh]/hy perion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 新光電子株式会社 無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH4550 / 距離センサ(反 射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6000(MPU9250に変更 の可能性あり) / AD変換し て取込む / エンコーダ:2 [個] / IE2- 1024 / 光学式 /	2輪 直径24mm 幅8mm 補助輪なし	84x71x24[mm] 85[g]	未定
CE27	RE:Unive(リユニヴ) 高柳 智 福井大学 からくり工房I.Sys	メカ:1か月 /オリジナル設計機体 電気:1か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:1か月	RX系 /Renesas R5F562TADDFM 80[MHz] /256[kB] /16[kB] /32[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/120[mAh]/hy perion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 無し	赤外線センサ:5 [個] / TOSHIBA TPS601 / 距離セ ンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense MPU9250 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER IE2-256 / 磁 気式 /	4輪 直径 24.5mm 幅8mm 補助輪なし	98x76x30[mm] 104[g]	足立法
CE28	ヌクヌクDC-Charles-(ヌクヌクデ イシーシャルル) 青木 政武 株式会社アールティ	メカ:1week /オリジナル設計機体 電気:1week /オリジナルプリント基板 ソフト:2か月	RX系 /Renesas RX220 32[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiFe/ 2 [セルor 本]/6.6[V]/550[mAh]/イ ーグル CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / まくそんじやぱん 無し	可視光センサ:6 [個] / optosuply コーデンシ / 距 離センサ(反射光量をAD変 換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU9250 / / エンコーダ:2 [個] / まくそ んじやぱん RE16 / 光学式 /	4輪 直径24mm 幅8mm 補助輪なし	100x88x30[mm] 140[g]	求心法
CE29	Dedede(デデデ) 高橋 良太 株式会社アールティ	メカ:不明 /オリジナル設計機体 電気:不明 /キット、その他 ソフト:1か月	RX系 /Renesas RX220 32[MHz] /2000[kB] / 16[kB] /32[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1000[mAh]/t amazo CPU関係と共用	ステッピングモ ータ 2 [個] / 日本 サーボ 無し	赤外線センサ:4 [個] / 不明 / 距離センサ(反射光量を AD変換) /	2輪 直径45mm 幅8mm 補助輪なし	120x65x70[mm] 400[g]	足立法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
CE30	YA3(ワイエスリー) 荒井 優輝 からくり工房 A:Mac	メカ:1ヶ月 /オリジナル設計 機体 電気:2ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:3年	RX系 /Renesas R5F56218BDFP 96[MHz] /512[kB] /96[kB] /32[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/100[mAh]/Hy pelion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Maxon 無し	赤外線センサ:6 [個] / ST- 1KL3A sfh4550 / 距離セン サ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:2 [個] / invensense mpu-6000 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5040 / 磁気式 /	4輪 直径25mm 幅8mm 補助輪なし	90x86x25[mm] 90[g]	足立法
CE31	SatoMouse2015(サトウマウスニ センジュウゴ) 佐藤 一成 芝浦工業大学 SRDC	メカ:6ヶ月 /オリジナル設計 機体 電気:6ヶ月 /キット、その他 ソフト:6ヶ月	SH系 /Renesas SH7125 50[MHz] /128[kB] / 8[kB] /0[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/800[mAh]/T urnigy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / S.T.L.JAPAN 無し	可視光センサ:4 [個] / OptoSupply製の OS5RKA5111Aとコーデンス 製のST-1KL3A / 距離セン サ(反射光量をAD変換) / 超高輝度赤色LEDを使用 エンコーダ:2 [個] / 日本電 産コパル電子製の RE12D300-201 / 光学式 / 位相係数モードで取得	2輪 直径 24.5mm 幅8mm 補助輪なし	105x70x68[mm] 198[g]	足立法
CE32	モーターネズミ再び改善(モータ ーネズミフタタビカイゼン) 丹治 祐太郎 東京農工大学 ロボット研究会	メカ:1週間 /オリジナル設計 機体 電気:2週間 /ユニバーサル 基板(オリジナル設計) ソフト:二か月半	ARM系 /STmicro F303CBT6 72[MHz] /0[kB] /32[kB] / 128[kB]	eclipse	LiPo/ 3 [セルor 本]/24[V]/500[mAh]/tur nigy CPU関係と共用	ステッピングモ ータ 2 [個] / オリエ ンタルモーター 無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH303 / 距離センサ(反射 光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / L3GD20 / デジタル値出力 型 /	2輪 直径52mm 幅8mm 補助輪なし	100x90x105[mm] 300[g]	くだち 法
CE33	0xe(ゼロエックスイー) 吉川 大貴 東京理科大学 Mice	メカ:1か月 /オリジナル設計 機体 電気:5か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:3か月	RX系 /Renesas R5F5631PDDFM 100[MHz] /512[kB] / 64[kB] /32[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh]/TU RNIGY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 無し	赤外線センサ:6 [個] / コー デンス、ST-1KL3A / 距離セ ンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / STMicroelectronics、LY3200 ALH / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER、IEH2-4096 / 磁気式 / エンコーダ付きモ ータを使用しています	2輪 直径22mm 幅8mm 補助輪なし	100x74x60[mm] 97.9[g]	足立法
CE34	ちょこまか(チョコマカ) 小泉 太嘉志 東京理科大学 Mice	メカ:4か月 /オリジナル設計 機体 電気:4か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:3か月	RX系 /Renesas RX62T 100[MHz] /256[kB] / 16[kB] /32[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh]/TU RNIGY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / mk06-4.5 無し	赤外線センサ:2 [個] / SFH4550 / 距離センサ(反 射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / LY3200 / AD変換して取込 む / エンコーダ:2 [個] / AS5145 / 磁気式 /	2輪 直径24mm 幅8mm 補助輪なし	55x58x24[mm] 38.5[g]	足立法
CE35	mode(モード) 大嶽 結衣 東京理科大学 Mice	メカ:半年 /オリジナル設計 機体 電気:3ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:2か月	RX系 /Renesas RX62T 25[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/610[mAh]/ ホビーキング CPU関係と共用	ステッピングモ ータ 2 [個] / オリエ ンタルモータ 無し	赤外線センサ:4 [個] / ST- 1KL3A / 距離センサ(反射 光量をAD変換) /	2輪 直径28mm 幅10mm 補助輪なし	90x95x50[mm] 215[g]	足立法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
CE36	Sylpheed3(シルフィードスリー) 古川 大貴 東京理科大学 Mice	メカ:1ヶ月 /オリジナル設計 機体 電気:6ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:4年間	RX系 /Renesas RX62T 96[MHz] /256[kB] /16[kB] /32[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/180[mAh]/Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Maxon 1 [個] / HobbyKing	赤外線センサ:4 [個] / 東芝TPS601A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense MPU-6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / ams AS5145A / 磁気式 /	4輪 直径22mm 幅8.5mm 補助輪なし	90x74x22[mm] 70[g]	足立法
CE37	マジマウス_2(マジマウスツー) 真島 陽佑 東京理科大学 Mice	メカ: / 電気: / ソフト:	/ [MHz] / [kB] / [kB] / [kB]		/ [セルor本]/[V]/ [mAh]/ / [セルor本]/[V]/ [mAh]/	0 [個] / 無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]	未回答
CE38	雷神(ライジン) 森田 健太 東京理科大学 Mice	メカ:1週間 /オリジナル設計 機体 電気:1週間 /ユニバーサル基板 ソフト:6ヶ月	SH系 /Renesas SH7125 50[MHz] /128[kB] / 8[kB] /0[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/1300[mAh]/Hyperion CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモーター 無し	可視光センサ:4 [個] / TOSHIBA / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径54mm 幅4mm 補助輪なし	140x90x90[mm] 800[g]	足立法
CE39	オウイス(オウイス) 渡邊 優介 東京理科大学 Mice	メカ:4ヶ月 /オリジナル設計 機体 電気:4ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:4ヶ月	RX系 /Renesas RX62-T 100[MHz] /256[kB] / 16[kB] /32[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/180[mAh]/TURNIGY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER,171 7T003SR 無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH4550 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense,MPU9250 / デジタル値出力型 / SPI エンコーダ:2 [個] / FAULHABER,IEH2-4096 / 磁気式 /	4輪 直径23mm 幅8mm 補助輪なし	90x75x30[mm] 103[g]	足立法
CE40	タニタンv1.1(タニタンバージョン イッテンイチ) 谷口 野歩 東京理科大学 Mice	メカ:6ヶ月 /オリジナル設計 機体 電気:5ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:14ヶ月	SH系 /Renesas RX62T 100[MHz] /256[kB] / 16[kB] /32[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 2 [セルor本]/7.2[V]/300[mAh]/turnigy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon 無し	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) / ジャイロセンサ:1 [個] / ST LY3200 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / MTL MES-6-P / /	2輪 直径22mm 幅8mm 補助輪なし	100x74x20[mm] 70[g]	足立法
CE41	ハセシュマウス Ver.3.0(ハセシュマウス バージョンサンテンゼロ) 長谷川 峻 東京理科大学 Mice	メカ:1年 /オリジナル設計機体 電気:1年 /オリジナルプリント基板 ソフト:1年	RX系 /Renesas RX62T 96000000[MHz] / 256[kB] /16[kB] /32[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/180[mAh]/Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER DCモータ 2 [個] / HobbyKing	赤外線センサ:4 [個] / TOSHIBA TPS601A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ANALOG DEVICES ADXRS610 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER IE-512 / 磁気式 /	4輪 直径 22.5mm 幅8.5mm 補助輪なし	115.5x79x48[mm] 135[g]	全面探索
CE42	TYU 二郎・改(チュウザブロウカイ) 小川 靖夫	メカ:数週間 /オリジナル設計機体 電気:数週間 /オリジナルプリント基板 ソフト:数年	H8系 /Renesas H8/3048F-one 19.66[MHz] /128[kB] / 512[kB] /0[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 5 [セルor本]/18.5[V]/600[mAh]/Thunderpower CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / シナノケンシ 無し	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) /	2輪 直径51mm 幅5mm 補助輪なし	130x85x85[mm] 600[g]	左手からの 求心法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
CE43	ソフィア(ソフィア) 堀 大輝 金沢高専ハンズオン部	メカ:6ヶ月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:6ヶ月 /プリント基板 ソフト:2ヶ月	H8系 /Renesas 3694 20[MHz] /0[kB] /2[kB] / 32[kB]	GCC	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/450[mAh]/K yPOM CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ 無し	赤外線センサ:4 [個] / ST- 1KL3A / 距離センサ(反射 光量をAD変換) /	2輪 直径 27.1mm 幅9mm 補助輪なし	100x80x5.785[mm] 232[g]	左手法
CE44	15式(ジュウゴシキ) こうへい マイクロマウス北陸同好会	メカ:1週間 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:2週間 /プリント基板 ソフト:1ヶ月	H8系 /Renesas H8-3694 20[MHz] /32[kB] / 4[kB] /0[kB]	GCC	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/450[mAh]/H yperion CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ 無し	赤外線センサ:4 [個] / 東芝 TPA601A / 距離センサ(反 射光量をAD変換) /	2輪 直径24mm 幅10mm 補助輪なし	100x80x50[mm] 200[g]	左手法
CE45	pate-Ratte(パテラッテ) 長谷川 健人 早稲田大学マイクロマウスクラブ	メカ:2か月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:2か月 /ユニバーサル 基板 ソフト:2か月	ARM系 /NXP LPC1114FBD48/302 48[MHz] /32[kB] /8[kB] / 0[kB]	LPC Xpresso	NiMH/ 12 [セルor 本]/14.4[V]/900[mAh]/G P CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ 無し	可視光センサ:4 [個] / TP610 / 距離センサ(反射 光量をAD変換) / 赤色	2輪 直径52mm 幅8mm 補助輪なし	111x98x103[mm] 680[g]	足立法
CE46	狐月(コゲツ) 沼井 隆晃 ロボット技術研究会	メカ: 電気: ソフト:	/ [MHz] /[kB] /[kB] /[kB]		/ [セルor本]/[V]/ [mAh]/ / [セルor本]/[V]/ [mAh]/	0 [個] / 無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]	未回答
CE47	ミツキラビット(ミツキラビット) 久住 隆司 ロボット・ファン.net	メカ:5ヶ月 /オリジナル設計 機体 電気:5ヶ月 /キット、その他 ソフト:4年	SH系 /Renesas SH7125 48[MHz] /64[kB] /4[kB] / 0[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1000[mAh]/ Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / 日本 電産サーボ KH39EM2-801 無し	赤外線センサ:4 [個] / 東芝 TPS601A / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径48mm 幅7mm 補助輪なし	120x73x80[mm] 460[g]	足立法
CE48	マイクロマウス学習キット2(マイ クロマウスガクシュウキットツー) 佐藤 陽介 メカトロ工房/厚木ロボット研究 会	メカ:3か月 /オリジナル設計 機体 電気:3か月 /オリジナルプリ ント基板 ソフト:3か月	RX系 /Renesas RX111 32[MHz] /128[kB] /16[kB] /8[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/320[mAh]/H yperion CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / TAMAGAWA 無し	赤外線センサ:4 [個] / LETEx / 距離センサ(反射 光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ISZ- 655 INVENSENS //	2輪 直径30mm 幅10mm 補助輪なし	100x90x30[mm] 220[g]	求心法
CE49	YamaneV3.5(ヤマネ ヴァージョ ン サンテンゴ) 山口 亨一 埼玉県立新座総合技術高等学 校	メカ:3週間 /オリジナル設計 機体 電気:5ヶ月 /オリジナルプリ ント基板 ソフト:3年	RX系 /Renesas RX62T 96[MHz] /256[kB] /16[kB] /32[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]/T ahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Oriental motor 無し	赤外線センサ:4 [個] / 光電 子 / 距離センサ(反射光量 をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / STMicroelectronics, L3GD2 0 / デジタル値出力型 /	4輪 直径24mm 幅8mm 補助輪なし	75x64x45[mm] 148[g]	足立法
CE50	KNCT-MM2DC(ケイエヌシーテー イーエムエムツーディーシー) 葉山 清輝 熊本高等専門学校 葉山研究室	メカ:製作期間:1ヶ月+修理た びたび /オリジナル設計機体 電気:製作期間:1ヶ月+修理た びたび /オリジナルプリント 基板 ソフト:こっこと7年目	SH系 /Renesas SH2-7125 12[MHz] /128[kB] / 8[kB] /0[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/200[mAh]/SU NPU CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / ミニモータ1717 無し	赤外線センサ:4 [個] / 東芝 製 品番不明 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ベス トテクノロジー-型式不明 / A D変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / モータ内 蔵 //	4輪 直径25mm 幅8mm 補助輪なし	100x71x25[mm] 102[g]	足立法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
CE51	Drag & Drug(ドラッグアンドドラッグ) 秦直哉 アニキと愉快的仲間たち	メカ:作成中 / オリジナル設計機体 電気:作成中 / オリジナルプリント基板 ソフト:作成中	アルテラ MAX10 (Nios II) 128[MHz] / 128[kB] / 48[kB] / 8[kB]	Quartus	LiPo / 1 [セルor 本] / 3.7[V] / 0[mAh] / 未定 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / マクソン 無し	赤外線センサ:4 [個] / 未定 / ジャイロセンサ:1 [個] / 未定 / デジタル値出力型 /	4輪 直径0mm 幅0mm 補助輪なし	0x0x0[mm] 0[g]	足立法
CE52	BM-01改(ビーエムゼロワンカイ) 西崎 伸吾 厚木ロボット研究会	メカ:3ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:3ヶ月	RX系 / Renesas RX621 96[MHz] / 512[kB] / 96[kB] / 32[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 450[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモーター 無し	赤外線センサ:4 [個] / LBR-127HLD / /	2輪 直径52mm 幅8mm 補助輪なし	100x90x80[mm] 700[g]	足立法
CE53	GEKKO(ゲッコ) 綿谷 良太 個人	メカ:3か月くらい? / オリジナル設計機体 電気:1か月くらい? / オリジナルプリント基板 ソフト:継続中	ARM系 / STmicro stm32f303cct6 8~64[MHz] / 256[kB] / 40[kB] / 0[kB]	GCC	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 100[mAh] / robin / 他 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / DC5-2.4 無し	可視光センサ:4 [個] / TYPE pico2 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MCP6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / as5055 / 磁気式 /	2輪 直径24mm 幅8mm 2輪 直径24mm 幅8mm	85x80x24[mm] 75.7[g]	全面探査?
CE54	BRAVE(ブレイヴ) 内田 雄太郎 個人	メカ:1年 / オリジナル設計機体 電気:6ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:9年	ARM系 / STmicro STM32F103VB 64[MHz] / 128[kB] / 20[kB] / 0[kB]	Atollic TrueSTUDIO	LiPo / 2 [セルor 本] / 8.0[V] / 120[mAh] / ハイベリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / ファールハーバ RCサーボモータ 2 [個] / HITEC	可視光センサ:5 [個] / 東芝 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / STmicro / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / ファールハーバ / 磁気式 /	2輪 直径22mm 幅8mm 2輪 直径22mm 幅8mm	80x75x25[mm] 90[g]	足立法
シード CE・学生	Xiphosura(ジフォオスラ) 田所 祐一 東京工業大学ロボット技術研究会	メカ:1ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:1ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:2ヶ月	ARM系 / STmicro STM32F405RG 168[MHz] / 1024[kB] / 192[kB] / 0[kB]	GCC	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 120[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber 無し	赤外線センサ:4 [個] / OSRAM SFH4550, Toshiba TPS601A / 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 /	4輪 直径24.5mm 幅17mm 補助輪なし	95x76x25[mm] 82[g]	A* Search
シード CE・学生	Greenfield(グリーンフィールド) 塚本 渉 東京理科大学 Mice	メカ:2か月 / オリジナル設計機体 電気:2か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:4か月	RX系 / Renesas R5F563NBDDFP 48[MHz] / 1024[kB] / 128[kB] / 32[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 120[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / faulhaber 無し	赤外線センサ:7 [個] / コーデンシ ST-1KL1A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / STMicroelectronics L3GD20 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / faulhaber IEH2-4096 / 磁気式 /	4輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし	110x75x30[mm] 130[g]	足立法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
シード CE・九州	YA2-Rebuild(ワイエーツービルド) 荒井 優輝 からくり工房 A:Mac	メカ:1ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:3ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:2年	RX系 /Renesas R5F56218BDFP 96[MHz] /512[kB] /96[kB] /32[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/120[mAh]/Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Maxon 無し	赤外線センサ:4 [個] / TPS601 sfh4550 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:2 [個] / invensense mpu-6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / ファールオーバー EN_IE2-1024 / 光学式 / その他:1 [個] / invensense mpu-6000 / 加速度センサ 温度センサ	4輪 直径25mm 幅8mm 補助輪なし	100x76x25[mm] 106[g]	足立法
シード CE・中部	エネマウス(エネマウス) 永田 晃弘 名古屋工学院専門学校	メカ:一年 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:一年 /キット、その他 ソフト:一年	SH系 /Renesas SH7137 80[MHz] /256[kB] /16[kB] /0[kB]	Best Technology 開発ソフト	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/240[mAh]/Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 無し	赤外線センサ:6 [個] / TOSHIBA / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ADXRS610 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER / 磁気式 /	2輪 直径27mm 幅10mm 補助輪なし	110x76x27[mm] 129[g]	足立法
シード CE・中部	朱雀ver.BLACK(スザクバージョンブラック) 赤尾 健太 福井大学 からくり工房I.Sys	メカ:1週間 /オリジナル設計機体 電気:1週間 /オリジナルプリント基板 ソフト:1か月	RX系 /Renesas RX631 96[MHz] /2000[kB] /256[kB] /32[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/120[mAh]/hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER1717 無し	赤外線センサ:4 [個] / TPS601+SFH4550 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / mpc9250 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IE2-512 / /	4輪 直径25mm 幅9mm 補助輪なし	98x80x30[mm] 89[g]	足立法
シード CE・関西	ぴいこじまうす(ピイコジマウス) 小島 宏一	メカ:3時間 /オリジナル設計機体 電気:3時間 /キット、その他 ソフト:6ヶ月	SH系 /Renesas SH7125 48[MHz] /128[kB] /8[kB] /0[kB]	GCC	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/1000[mAh]/Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / 日本サーボ 無し	可視光センサ:4 [個] / コーデンシ / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径48mm 幅7mm 補助輪なし	120x75x80[mm] 460[g]	独自解法ですが、詳しくは忘れました。
シード CE・金沢	紫電改(シデンカイ) 宇都宮 正和	メカ:- /オリジナル設計機体 電気:- /オリジナルプリント基板 ソフト:4年	SH系 /Renesas SH7137F 80[MHz] /256[kB] /16[kB] /0[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/180[mAh]/hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER DCモータ 1 [個] / 並木精密	赤外線センサ:8 [個] / 東芝:TPS601A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / アナデバ:ADXRS610 / / エンコーダ:2 [個] / モータ内蔵512パルス / 光学式 /	4輪 直径24.7mm 幅8.5mm 補助輪なし	115x76x35[mm] 126[g]	足立法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モーター系	走行用モーター 走行用以外のモーター	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
シード CE・東日本	ハセシュマウス ver.4.0(ハセシュマウス バージョンヨンテンゼロ) 長谷川 峻 東京理科大学 Mice	メカ:6ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:2ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:1ヶ月	RX系 /Renesas RX631 96[MHz] /512[kB] /64[kB] /32[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 2 [セルor本] /7.4[V]/180[mAh]/Hyperion CPU関係と共用	DCモーター 4 [個] / maxon DCモーター 1 [個] / HobbyKing	赤外線センサ:4 [個] / TOSHIBA、TPS601A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:2 [個] / InvenSense、MPU-6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:4 [個] / maxon、ENX10 EASY 1024IMP / 磁気式 / モーター直結型	4輪 直径24mm 幅8.5mm 補助輪なし	125x80x50[mm] 116[g]	全面探索
シード CE・東日本	Amber(アンバー) 中島 瑞 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:1年 /オリジナル設計機体 電気:1年 /オリジナルプリント基板 ソフト:1年	ARM系 /STmicro STM32F103CB 64[MHz] /128[kB] /20[kB] /128[kB]	COIDE	LiPo/ 2 [セルor本] /7.4[V]/120[mAh]/Hyperion CPU関係と共用	DCモーター 2 [個] / FaulHaber 無し	赤外線センサ:4 [個] / TPS601A+SFH4550 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:2 [個] / MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / FaulHaber / 光学式 /	4輪 直径22mm 幅8mm 補助輪なし	75x74x25[mm] 78[g]	足立法
シード CE・東北	Dritte(ドリッテ) 今井 康博 東京理科大学 Mice	メカ:1 /オリジナル設計機体 電気:1 /オリジナルプリント基板 ソフト:4	RX系 /Renesas RX62T 100[MHz] /256[kB] /16[kB] /32[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 2 [セルor本] /7.4[V]/180[mAh]/ハイペリオン CPU関係と共用	DCモーター 2 [個] / FAULHABER ブラシレスDCモーター 1 [個] / HobbyKing	赤外線センサ:4 [個] / TPS601A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER,IE2-4096 / 磁気式 /	4輪 直径22mm 幅7.5mm 補助輪なし	100x75x18[mm] 100[g]	トレース コース記憶あり
シード CE・北陸 信越	TYU三郎(チュウザブロウ) 小川 靖夫	メカ:数週間 /オリジナル設計機体 電気:数週間 /オリジナルプリント基板 ソフト:数年	H8系 /Renesas H8/3048F-one 19.66[MHz] /128[kB] /512[kB] /0[kB]	RENESAS開発ソフト	NiMH/ 14 [セルor本] /16.8[V]/650[mAh]/オーム電機 CPU関係と共用	ステッピングモーター 2 [個] / シナノケンシ 無し	赤外線センサ:4 [個] / 東芝 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径51mm 幅5mm 補助輪なし	130x85x85[mm] 600[g]	左手法からの 求心法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
HF01	twilight(トワイライト) 佐々木 慧 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:1年 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1年 /プリント基板 ソフト:1年	STM STM32F103CBT6 72[MHz] /128[kB] /20[kB] /128[kB]	CoIDE	LiPo/ 2 [セルor本] /3.7[V] /70[mAh] /Hobby King CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / DIDEL 無し	赤外線センサ:4 [個] / TOSHIBA / / エンコーダ:2 [個] / AS5145B / /	2輪 直径16mm 幅3mm 補助輪なし	69x42x19[mm] 25[g]	足立法
HF02	klein(クライン) 大塚 政幸 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:1年間 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1年間 /ユニバーサル基板 ソフト:1年間	STmicro STM32 72[MHz] /128[kB] /20[kB] /128[kB]	COIDE	LiPo/ 1 [セルor本] /3[V] /70[mAh] /Hobby King CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Hobby King 無し	赤外線センサ:4 [個] / RPR-220 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / AS5145B / 磁気式 /	2輪 直径18mm 幅3mm 補助輪なし	69x38x20[mm] 25[g]	足立法
HF03	Varuter(ヴァルター) 岸田 貴光 電気通信大学ロボメカ工房	メカ: / 電気: / ソフト:	/	/	/ [セルor本] / [V] / [mAh] / / [セルor本] / [V] / [mAh] /	0 [個] / 無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]	未回答
HF04	とおる(トオル) 高橋 すみか 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:1か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:1か月	ARM系 /STmicro STM32F103 72[MHz] /128[kB] /20[kB] /128[kB]	Coocox	LiPo/ 1 [セルor本] /4.5[V] /70[mAh] /FX7 OWC CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / BeeClone 無し	赤外線センサ:4 [個] / RPR-220 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / AS5145B / 磁気式 /	2輪 直径19.5mm 幅5mm 補助輪なし	48x45x19[mm] 25[g]	足立法
HF05	はんしんよく(半身浴)R(ハンションヨクアール) 伊藤 ひさし 個人	メカ:一年くらい /オリジナル設計機体 電気:一年くらい /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:一年くらい	RX系 /Renesas RX62N 96[MHz] /384[kB] /32[kB] /0[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 2 [セルor本] /7.4[V] /400[mAh] /不明 CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / 多摩川精機? 無し	赤外線センサ:3 [個] / 東芝orローム / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ローム / AD変換して取込む /	2輪 直径45mm 幅8mm 補助輪なし	60x80x75[mm] 410[g]	求心法
HF06	NOTORIN-5(ノトリンゴウ) 小林 誠治 厚木高校物理化学部	メカ:3ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:3ヶ月	H8系 /Renesas H8/3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[kB]	Best Technology 開発ソフト	LiPo/ 3 [セルor本] /11.1[V] /360[mAh] /Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ORIENTAL MOTOR 無し	赤外線センサ:3 [個] / KODENSHI / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径15mm 幅7mm 補助輪なし	90x80x105[mm] 297[g]	足立法
HF07	ミイツナモニ(ミイツナモニ) 山脇 捷 厚木高校物理化学部	メカ:二か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:二か月 /ユニバーサル基板 ソフト:二か月	H8系 /Renesas H8/3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[kB]	Best Technology 開発ソフト	LiPo/ 3 [セルor本] /11.1[V] /360[mAh] /TahMazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ORIENTAL MOTOR 無し	赤外線センサ:3 [個] / KODENSHI / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤色	2輪 直径15mm 幅7mm 補助輪なし	90x80x105[mm] 297[g]	足立法
HF08	nt01(エヌティーゼロイチ) 為山 尚希 厚木高校物理化学部	メカ:約4か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:約4か月 /ユニバーサル基板 ソフト:約4か月	H8系 /Renesas H8/3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[kB]	Best Technology 開発ソフト	LiPo/ 3 [セルor本] /11.1[V] /360[mAh] /Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ORIENTAL MOTOR 無し	赤外線センサ:3 [個] / KODENSHI / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径15mm 幅7mm 補助輪なし	90x80x105[mm] 297[g]	足立法
HF09	高竜6(タカリュウシックス) 高 竜之輔 向上高等学校 情報研究部	メカ:三か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:三か月 /ユニバーサル基板 ソフト:三か月	H8系 /Renesas H8/3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[kB]	Best Technology 開発ソフト	LiPo/ 3 [セルor本] /11.1[V] /360[mAh] /Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ORIENTAL MOTOR 無し	赤外線センサ:3 [個] / KODENSHI / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径15mm 幅7mm 補助輪なし	90x80x105[mm] 297[g]	足立法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
HF10	とことん(トコロテン) 鈴木 琳太郎 向上高等学校 情報研究部	メカ:三ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:三ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:三ヶ月	H8系 /Renesas H8/3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[kB]	Best Technology 開発ソフト	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/360[mAh]/Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ORIENTAL MOTOR 無し	赤外線センサ:3 [個] / KODENSHI / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径15mm 幅7mm 補助輪なし	90x80x105[mm] 297[g]	足立法
HF11	0(ゼロ) 武井 浩輝 向上高等学校 情報研究部	メカ:4ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:4ヶ月 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:4ヶ月	H8系 /Renesas H8/3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[kB]	Best Technology 開発ソフト	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/360[mAh]/Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ORIENTAL MOTOR 無し	赤外線センサ:3 [個] / KODENSHI / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径15mm 幅7mm 補助輪なし	90x80x105[mm] 297[g]	足立法
HF12	隼(ハヤブサ) 富岡 悠人 向上高等学校 情報研究部	メカ:3か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3か月 /ユニバーサル基板 ソフト:3か月	H8系 /Renesas H8/3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[kB]	Best Technology 開発ソフト	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/360[mAh]/Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ORIENTAL MOTOR 無し	赤外線センサ:3 [個] / KODENSHI / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤色	2輪 直径15mm 幅7mm 補助輪なし	90x80x105[mm] 297[g]	足立法
HF13	翔平(ショウヘイ) 麻川 翔平 向上高等学校	メカ:3か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3か月 /ユニバーサル基板 ソフト:3か月	H8系 /Renesas H8/3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[kB]	Best Technology 開発ソフト	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/360[mAh]/Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ORIENTAL MOTOR 無し	赤外線センサ:3 [個] / KODENSHI / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤色	2輪 直径15mm 幅7mm 補助輪なし	90x80x105[mm] 297[g]	足立法
HF14	ミッキー号(ミッキーゴウ) 中川 晴香 向上高等学校	メカ:4か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:4か月 /ユニバーサル基板 ソフト:4か月	H8系 /Renesas H8/3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[kB]	Best Technology 開発ソフト	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/360[mAh]/Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ORIENTAL MOTOR 無し	赤外線センサ:3 [個] / KODENSHI / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径15mm 幅7mm 補助輪なし	90x80x105[mm] 297[g]	足立法
HF15	SatoMouse2015.5(サトウマウスニセンジュウゴテンゴ) 佐藤 一成 芝浦工業大学 SRDC	メカ: / 電気: / ソフト:	/ [MHz] / [kB] / [kB] / [kB]		/ [セルor本]/[V]/[mAh]/ / [セルor本]/[V]/[mAh]/	0 [個] / 無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]	未回答
HF16	ねこあるく(ネコアルク) 長谷川 よし乃	メカ:1か月程度 /オリジナル設計機体 電気:1か月程度 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:1か月程度	ARM系 /NXP LPC1114 50[MHz] /16[kB] /8[kB] /32[kB]	LPC Xpresso	LiPo/ 1 [セルor本]/3.7[V]/50[mAh]/Indoor airplane CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MK06-4.5 無し	赤外線センサ:4 [個] / LBR-127HLD / 距離センサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / AS5040 / 磁気式 /	2輪 直径12mm 幅2mm 補助輪なし	61x41x40[mm] 66[g]	未定
HF17	インフォマウス4号(インフォマウスヨンゴウ) 堀田 祐一 (株)インフォグラム ロボ部	メカ:1か月 /オリジナル設計機体 電気:1か月 /キット、その他 ソフト:2か月	ARM系 /Cypress PSOC5LP 80[MHz] /128[kB] /64[kB] /2[kB]	PSOC Creator	LiPo/ 1 [セルor本]/3.7[V]/100[mAh]/不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 無し	赤外線センサ:5 [個] / TPS601A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6050 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5040 / 磁気式 /	2輪 直径11mm 幅4mm 1輪 直径5mm 幅5mm	50x39x17[mm] 17[g]	未定
HF18	redframe(レッドフレーム) 篠田 圭介 早稲田大学マイクロマウスクラブ	メカ:1ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:1ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:1ヶ月	ARM系 /STmicro STM32F103CBT6 72[MHz] /128[kB] /20[kB] /0[kB]	GCC	LiPo/ 2 [セルor本]/7.2[V]/180[mAh]/HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / indoor airplane? 無し	赤外線センサ:4 [個] / RPR-220 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / as5145 / 磁気式 /	2輪 直径18mm 幅2mm 補助輪なし	60x52x15[mm] 35[g]	足立法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
HF19	saikoro(サイコロ) 高橋 有礼 早稲田大学マイクロマウスクラブ	メカ:2か月 /オリジナル設計機体 電気:2か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:1か月	RX系 /Renesas rx63t 100[MHz] /64[kB] / 8[kB] /0[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 1 [セルor本] /3.7[V]/130[mAh]/ CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / didel 無し	赤外線センサ:4 [個] / / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / / エンコーダ:2 [個] / / 磁気式 /	2輪 直径15mm 幅3mm 補助輪なし	50x35x15[mm] 30[g]	足立法
HF20	太郎くん(タロウケン) 増田 遼太郎 埼玉県立新座総合技術高校 電子機械科	メカ:2か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2か月 /ユニバーサル基板 ソフト:3か月	H8系 /Renesas H8/3694 20[MHz] /32[kB] /2[kB] / 32[kB]	Best Technology 開発ソフト	LiPo/ 3 [セルor本] /11.1[V]/360[mAh]/T ahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ORIENTAL MOTOR 無し	可視光センサ:3 [個] / 光電子 ST-1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 光輝度 赤	2輪 直径15mm 幅8mm 補助輪なし	100x70x85[mm] 284[g]	左手法
HF21	ネズミさん(ネズミサン) 小泉 輝月 埼玉県立新座総合技術高校 電子機械科	メカ:3ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:3ヶ月	H8系 /Renesas 3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] / 32[kB]	GCC	LiPo/ 3 [セルor本] /11.1[V]/360[mAh]/T ahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ 無し	可視光センサ:3 [個] / 高電子 st-1kl3a / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 高輝度赤led	2輪 直径47mm 幅7mm 補助輪なし	100x70x100[mm] 290[g]	求心法
HF22	おふとん(オフトン) 松本 直樹 埼玉県立新座総合技術高校 電子機械科	メカ:2 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2 /ユニバーサル基板 ソフト:3	H8系 /Renesas H8/3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] / 0[kB]	Best Technology 開発ソフト	LiPo/ 3 [セルor本] /11.1[V]/360[mAh]/T ahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Orientalmotor 無し	可視光センサ:3 [個] / 光電子 ST-1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 高輝度赤LED	2輪 直径15mm 幅8mm 補助輪なし	10x70x85[mm] 297[g]	左手法
HF23	積層鼠(セキソウネズミ) 鈴木 克幸 埼玉県立新座総合技術高校 電子機械科	メカ:1か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1か月 /キット、その他 ソフト:3か月	H8系 /Renesas HD64F3694FP 20[MHz] /32[kB] /2[kB] / 4[kB]	GCC	LiPo/ 3 [セルor本] /11.1[V]/360[mAh]/T ahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ 無し	可視光センサ:3 [個] / 詳細不明 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径15mm 幅8mm 補助輪なし	100x65x100[mm] 297[g]	トレースコース記憶あり
HF24	BM-02(ビーエムゼロツー) 西崎 伸吾 厚木ロボット研究会	メカ:8ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:3ヶ月	RX系 /Renesas RX111 32[MHz] /512[kB] /96[kB] / 32[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 2 [セルor本] /7.4[V]/450[mAh]/Hy perion CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / 多摩川精機 無し	赤外線センサ:4 [個] / LBR-127HLD / /	2輪 直径40mm 幅3mm 補助輪なし	60x60x80[mm] 400[g]	足立法
HF25	Lark(ラーク) 岸本 匠 福井大学 からくり工房I.Sys	メカ:1ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:2ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:2ヶ月	RX系 /Renesas RX631 50[MHz] /512[kB] /64[kB] / 32[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 1 [セルor本] /3.7[V]/70[mAh]/ZIP PY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 無し	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] / MPU6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5145B / 磁気式 /	4輪 直径 12.7mm 幅3.5mm 補助輪なし	57x38x12.7[mm] 15.3[g]	足立法
HF26	鶴鶴(セキレイ) 伊藤 義宏 福井大学 からくり工房I.Sys	メカ: / 電気: / ソフト:	/ [MHz] / [kB] / [kB] / [kB]		/ [セルor本] / [V] / [mAh] / / [セルor本] / [V] / [mAh] /	0 [個] / 無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]	未回答

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モーター系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ 重量	アルゴリズム
HF27	ちよこまか(チョコマカ) 小泉 太嘉志 東京理科大学 Mice	メカ:4か月 /オリジナル設計 機体 電気:4か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:3か月	RX系 /Renesas RX62T 100[MHz] /256[kB] / 16[kB] /32[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh]/TU RNIGY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / mk06-4.5 無し	赤外線センサ:2 [個] / SFH4550 / 距離センサ(反 射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / LY3200 / AD変換して取込 む / エンコーダ:2 [個] / AS5145 / 磁気式 /	2輪 直径24mm 幅8mm 補助輪なし	55x58x24[mm] 38.5[g]	足立法
HF28	M1(エムワン) 馬 躍航 東京工芸大学からくり工房	メカ:一か月 /グループの標 準設計機体、キット、その他 電気:一か月 /ユニバーサル 基板 ソフト:一か月	H8系 /Renesas H8/3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] / 0[kB]	Best Technology 開発ソフト	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]/T ahmazo CPU関係と共用	ステッピングモ ータ 2 [個] / ORIENTAL MOTOR 無し	可視光センサ:3 [個] / KODENSHI / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤色	2輪 直径15mm 幅7mm 補助輪なし	90x80x105[mm] 297[g]	足立法
HF29	壁マウス(カベマウス) 福元 鉄平 東京工芸大学からくり工房	メカ:1か月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:1か月 /ユニバーサル 基板 ソフト:1か月	H8系 /Renesas H8/3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] / 0[kB]	GCC	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]/T amazo CPU関係と共用	ステッピングモ ータ 2 [個] / Orientalmotor 無し	可視光センサ:3 [個] / 自作 / 距離センサ(反射光量を AD変換) /	2輪 直径15mm 幅7mm 補助輪なし	90x75x90[mm] 265[g]	足立法
HF30	カワウチ号(カワウチゴウ) 河内 康希 東京工芸大学からくり工房	メカ:2か月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:2か月 /ユニバーサル 基板 ソフト:2か月	H8系 /Renesas H8-3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] / 0[kB]	Best Technology 開発ソフト	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]/T ahmazo CPU関係と共用	ステッピングモ ータ 2 [個] / ORIENTAL MOTOR 無し	可視光センサ:3 [個] / KODENSI / 距離センサ(反 射光量をAD変換) / 赤色	2輪 直径15mm 幅7mm 補助輪なし	90x80x105[mm] 297[g]	足立法
HF31	川原号(カワハラゴウ) 川原 きひろ 東京工芸大学からくり工房	メカ:2か月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:2か月 /ユニバーサル 基板 ソフト:2か月	H8系 /Renesas H8-3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] / 0[kB]	Best Technology 開発ソフト	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]/T ahmazo CPU関係と共用	ステッピングモ ータ 2 [個] / ORIENTAL MOTOR 無し	可視光センサ:3 [個] / KODENSI / 距離センサ(反 射光量をAD変換) /	2輪 直径15mm 幅7mm 補助輪なし	90x80x105[mm] 297[g]	足立法
HF32	MS-A2(エムエスエーツー) 佐藤 燦太 東京工芸大学からくり工房	メカ:一か月 /グループの標 準設計機体、キット、その他 電気:一か月 /ユニバーサル 基板 ソフト:一か月	H8系 /Renesas H8/3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] / 0[kB]	Best Technology 開発ソフト	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]/T ahmazo CPU関係と共用	ステッピングモ ータ 2 [個] / ORIENTAL MOTOR 無し	可視光センサ:3 [個] / KODENSHI / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤色	2輪 直径15mm 幅7mm 補助輪なし	90x80x105[mm] 297[g]	足立法

予選ゼッケン	ロボット／参加者／所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック／ProgramROM／ RAM／DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪／ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ 重量	アルゴリズム
CF01	サイトウ参(サイトウサン) 斎藤 巧真 東京工芸大学からくり工房	メカ:2ヶ月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:2ヶ月 /ユニバーサル 基板 ソフト:2ヶ月	H8系 /Renesas H8/3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] / 0[kB]	Best Technology 開発ソフト	LiPo / 3 [セルor 本] /11.1[V] /360[mAh] /T ahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ORIENTAL MOTOR 無し	可視光センサ:3 [個] / KODENSHI / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径51mm 幅8mm 補助輪なし	100x90x85[mm] 667[g]	足立法
CF02	世紀末マウス(セイキマツマウス) 福元 鉄平 東京工芸大学からくり工房	メカ:1か月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:1か月 /ユニバーサル 基板 ソフト:1か月	H8系 /Renesas H8/3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] / 0[kB]	GCC	LiPo / 3 [セルor 本] /11.1[V] /360[mAh] /T amazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Orientalmotor 無し	可視光センサ:6 [個] / 自作 / 距離センサ(反射光量を AD変換) /	2輪 直径52mm 幅8mm 補助輪なし	100x90x120[mm] 740[g]	足立法
CF03	キダワラ号(キダワラゴウ) 貴俵 亮介 東京工芸大学からくり工房	メカ:2ヶ月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:2ヶ月 /プリント基板 ソフト:2ヶ月	H8系 /Renesas H8/3694 20[MHz] /32[kB] /2[kB] / 0[kB]	GCC	LiPo / 3 [セルor 本] /11.1[V] /360[mAh] /T ahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Oriental motor 無し	可視光センサ:3 [個] / 自作 / 距離センサ(反射光量を AD変換) / 赤色	2輪 直径51mm 幅8mm 補助輪なし	100x90x80[mm] 667[g]	足立法
CF04	スッピー(スッピー) 横井 睦美 株式会社アールティ	メカ:1日 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:1か月 /キット、その他 ソフト:7か月	SH系 /Renesas SH7125 48[MHz] /128[kB] / 8[kB] /0[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo / 3 [セルor 本] /11.1[V] /1000[mAh] /t ahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / 日本 電産サーボ 無し	可視光センサ:4 [個] / コー でんし OptoSupply / 距離セ ンサ(反射光量をAD変換) / 赤	2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし	120x73x80[mm] 460[g]	足立法
CF05	labyrinth(ラビリンス) ズャーリッチ 和樹 早稲田大学マイクロマウスクラ ブ	メカ:2カ月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:2カ月 /ユニバーサル 基板(オリジナル設計) ソフト:2カ月	ARM系 /NXP LPC1114/302 48[MHz] /32[kB] /4[kB] / 16[kB]	LPCXpresso	NiMH / 12 [セルor 本] /14.4[V] /2100[mAh] / Golden Power CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリ エンタルモーター 無し	赤外線センサ:4 [個] / PARA LIGHT ELECTRONICS co.LTD //	2輪 直径50mm 幅20mm 補助輪なし	128x72x70[mm] 50[g]	足立法
CF06	two-line ver.1(ツーライン パー ジョンイチ) 山上 諒太 早稲田大学マイクロマウスクラ ブ	メカ:1週間 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:1週間 /キット、その他 ソフト:1ヶ月	ARM系 /NXP LPC1114FBD48/302 48[MHz] /32[kB] /4[kB] / 256[kB]	LPCXpresso	LiPo / 3 [セルor 本] /11.1[V] /800[mAh] /Y UNTONG CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / 日本 電産サーボ 無し	赤外線センサ:4 [個] / L- 51ROPT1D1 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径51mm 幅8mm 補助輪なし	103x76x88[mm] 437[g]	足立法
CF07	stdio.h(エスティーディーアイ ードットエイチ) 嶋崎 祐希 早稲田大学マイクロマウスクラ ブ	メカ: / 電気: / ソフト:	/ [MHz] / [kB] / [kB] / [kB]		/ [セルor本] / [V] / [mAh] / / [セルor本] / [V] / [mAh] /	0 [個] / 無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]	未回答
CF08	eyyms(イーワイワイエムエス) 西澤 誠人 早稲田大学マイクロマウスクラ ブ	メカ:3か月 /グループの標 準設計機体、キット、その他 電気:3か月 /ユニバーサル 基板 ソフト:3か月	ARM系 /NXP LPC1114/302 48[MHz] /32[kB] /4[kB] / 16[kB]	LPC Xpresso	NiMH / 12 [セルor 本] /14.4[V] /2100[mAh] / Golden Power CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリ エンタルモーター 無し	赤外線センサ:4 [個] / PARA LIGHT ELECTRONCS co., LTD //	2輪 直径50mm 幅20mm 補助輪なし	40x50x65[mm] 50[g]	足立法
CF09	ミッキーマウス(ミッキーマウス) 青木 淳 早稲田大学マイクロマウスクラ ブ	メカ: / 電気: / ソフト:	/ [MHz] / [kB] / [kB] / [kB]		/ [セルor本] / [V] / [mAh] / / [セルor本] / [V] / [mAh] /	0 [個] / 無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]	未回答
CF10	でしまる(デシマル) 益田 朋樹 株式会社ステップワン	メカ:4ヶ月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:4ヶ月 /キット、その他 ソフト:4ヶ月	SH系 /Renesas R5F71253N50FP 48[MHz] /128[kB] / 8[kB] /0[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo / 3 [セルor 本] /11.1[V] /1000[mAh] / アールティ / RT CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / 日本 電産サーボ 無し	可視光センサ:4 [個] / コー デンシ / 距離センサ(反射 光量をAD変換) /	2輪 直径44mm 幅7.5mm 補助輪なし	120x73x80[mm] 460[g]	足立法
CF11	C&C(シーアンドシー) 寺門 幸英 TeamPumpkinPie	メカ:3ヶ月 /オリジナル設計 機体 電気:4ヶ月 /オリジナルプリ ント基板 ソフト:4ヶ月	ARM系 /NXP lpc1768 96[MHz] /0[kB] /32[kB] / 512[kB]	GCC	LiPo / 2 [セルor 本] /14.8[V] /450[mAh] /H YPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Orientalmotor 無し	赤外線センサ:6 [個] / SHARP,GP2Y0E02A / 距離 センサ(PSDなど反射光位 置をAD変換) /	2輪 直径44mm 幅7.5mm 補助輪なし	90.8x106.5x92[mm] 753[g]	トレー スコー ス記憶 あり

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
CF12	BD-02(ビーディーゼロツー) 山岸 健大 TeamPumpkinPie	メカ:1ヶ月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:2ヶ月 /オリジナルプリ ント基板 ソフト:1ヶ月	ARM系 /NXP Cortex-M3 コア 96[MHz] /512[kB] /64[kB] /512[kB]	GCC	LiPo/ 4 [セルor 本]/14.8[V]/450[mAh]/ ハイベリオン CPU関係と共用	ステッピングモ ータ 2 [個] / OrientalMotor 無し	赤外線センサ:4 [個] / SHARP_GP2Y0E02A / 距離 センサ(反射光量をAD変換) 距離センサ(PSDなど反射 光位置をAD変換) /	2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし	100x110x80[mm] 650[g]	左手法
CF13	権瑞(ゴンズイ) 船戸 恒宏 TeamPumpkinPie	メカ:3ヶ月 /オリジナル設計 機体 電気:1ヶ月 /オリジナルプリ ント基板 ソフト:2ヶ月	ARM系 /NXP LPC1768 96[MHz] /0[kB] /32[kB] / 512[kB]	GCC	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/450[mAh]/ハ イベリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 無し	赤外線センサ:4 [個] / シャ ープ_GP2Y0E02A / 距離セ ンサ(PSDなど反射光位置を AD変換) / エンコーダ:2 [個] / ams,AS5040 / 磁気式 /	4輪 直径21mm 幅8mm 補助輪なし	105x80x65[mm] 220[g]	トレー スコー ス記憶 あり
CF14	Pumpkin2号(パンプキンニゴウ) 齊藤 俊 TeamPumpkinPie	メカ:1ヶ月 /オリジナル設計 機体 電気:1ヶ月 /ユニバーサル 基板(オリジナル設計) ソフト:1ヶ月	AVR系 /NXP LPC1768 96[MHz] /512[kB] /64[kB] /512[kB]	GCC	LiPo/ 4 [セルor 本]/14.8[V]/450[mAh]/ ハイベリオン CPU関係と共用	ステッピングモ ータ 2 [個] / オリ エンタルモーター 無し	赤外線センサ:4 [個] / シャ ープ_GP2Y0E02A / 距離セ ンサ(PSDなど反射光位置を AD変換) /	2輪 直径46mm 幅8mm 補助輪なし	110x110x90[mm] 670[g]	足立法
CF15	MM0(エムエムゼロ) 林 俊彦 CNA	メカ:1 /グループの標準設計 機体、キット、その他 電気:1 /ユニバーサル基板 ソフト:3	ARM系 /NXP LPC1768 96[MHz] /0[kB] /32[kB] / 512[kB]	mbed	その他/ 2 [セルor 本]/5[V]/2500[mAh]/不 明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / タミヤ 無し	赤外線センサ:4 [個] / 光電 子ST-1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / AMS AS5145B / 磁気式 /	2輪 直径56mm 幅10mm 2輪 直径10mm 幅10mm	120x120x120[mm] 300[g]	足立法
CF16	MM1(エムエムワン) 村上 智勇 CNA	メカ:1か月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:1か月 /ユニバーサル 基板 ソフト:3か月	ARM系 /NXP LPC1768 96[MHz] /0[kB] /32[kB] / 512[kB]	mbed	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/120[mAh]/Hy perion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / マクソン 無し	赤外線センサ:4 [個] / 光電 子ST-1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / AMS AS5145B / 磁気式 /	2輪 直径 24.5mm 幅8mm 補助輪なし	110x75x35[mm] 150[g]	足立法
CF17	子亀(コガメ) 川崎 智弘 中国職業能力開発大学校 電 子情報技術科	メカ:3か月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:3か月 /ユニバーサル 基板 ソフト:3か月	RX系 /Renesas RX220 32[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]/T ahmazo CPU関係と共用	ステッピングモ ータ 2 [個] / 日本 電産サーボ株式 会社 無し	可視光センサ:4 [個] / TPS601A / 距離センサ(反 射光量をAD変換) /	2輪 直径53mm 幅8mm 補助輪なし	128x71x122[mm] 400[g]	トレー スコー ス記憶 あり
CF18	デンスケ01(デンスケゼロイチ) 山田 仰 京大機械研究会	メカ:1か月 /オリジナル設計 機体 電気:1か月 /オリジナルプリ ント基板 ソフト:1か月	ARM系 /STmicro STM32f103 72[MHz] /256[kB] /48[kB] /128[kB]	eclipse	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/150[mAh]/ad afruit CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / faulhaber 無し	赤外線センサ:4 [個] / tps611 / 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] / faulhaber / 磁気式 /	2輪 直径30mm 幅7mm 補助輪なし	75x85x35[mm] 100[g]	足立法
CF19	RB1RR(アールビーワンダブル アール) 小寺澤 庸雅 大阪教育大学垣本研究室	メカ:2か月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:2か月 /キット、その他 ソフト:2か月	PIC系 /MICROCHIP PIC18F4520-I/P 40[MHz] /32[kB] / 1.536[kB] /0.256[kB]	MPLAB X IDE	NiMH/ 8 [セルor 本]/12[V]/1900[mAh]/パ ナソニック CPU関係と共用	ステッピングモ ータ 2 [個] / 日本 電産サーボ 無し	赤外線センサ:5 [個] / シャ ープ_GP2Y0A21YK0F / 距 離センサ(PSDなど反射光 位置をAD変換) /	2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし	115x94x100[mm] 500[g]	足立法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
CF20	twenty_three(トウエンティースリー) 斉藤 雅和 本多電子	メカ:半月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1か月 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:1か月	SH系 /Renesas SH7125 50[MHz] /16[kB] /8[kB] / 0[kB]	RENESAS開発ソフト	アルカリ乾電池/ 4 [セルor本] /5[V] /1900[mAh] /panasonic アルカリ乾電池/ 8 [セルor本] /9[V] /1900[mAh] /panasonic	ステッピングモータ 2 [個] / SM-42BYG011 無し	赤外線センサ:2 [個] / L-51ROPT1D1 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径50mm 幅8mm 補助輪なし	100x90x70[mm] 0.5[g]	トレース コース記憶あり
CF21	YangJi Yang Ji Hyun MAZE, Dankook Univ, Korea	メカ:1year 6months /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1year 6months /ユニバーサル基板 ソフト:1year 6months	Texas Instruments tms320f2809 100[MHz] /20[kB] /50[kB] / 30[kB]	source insight	LiPo/ 2 [セルor本] /7.4[V] /180[mAh] /Turmigy nano-tech 180mAh 15c Round Lipo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / re-max17 無し	赤外線センサ:6 [個] / si-5311 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 可視光センサ:6 [個] / sp-1kl / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径30mm 幅15mm 補助輪なし	115x78x25[mm] 220[g]	求心法
CF22	DONG-3 Jeong Eui Dong MAZE, Dankook Univ. Korea	メカ:1 year /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1year /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:1year	Texas Instruments Tms320f2809 100[MHz] /1[kB] /0[kB] / 1[kB]	Source Insight	LiPo/ 2 [セルor本] /7.4[V] /160[mAh] /Turmigy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Maxon Motor 無し	赤外線センサ:6 [個] / Texas Instruments/ si-5312 / デジタル値出力距離センサ / Distance sensor 可視光センサ:6 [個] / St11ka / 距離センサ(反射光量をAD変換) / Distance sensor エンコーダ:512 [個] / Mason Motor / 光学式 / High tech	2輪 直径19mm 幅22mm 補助輪なし	120x78x32[mm] 180[g]	求心法
CF23	Spirit(スピリット) 山口 辰久	メカ:3か月 /オリジナル設計機体 電気:2か月 /キット、その他 ソフト:5か月	ARM系 /Broadcom BCM2836 900[MHz] /4194304[kB] / 1048576[kB] / 4194304[kB]	GCC	LiPo/ 3 [セルor本] /11.1[V] /1000[mAh] /Thamazo CPU関係と共用	ロボット用シリアルサーボモーター 4 [個] / KONDO ロボット用シリアルサーボモーター 4 [個] / KONDO	ジャイロセンサ:2 [個] / KONDO KRG-4 / AD変換して取込む / その他:1 [個] / OV5647 / CMOSカラーカメラ	4輪 直径100mm 幅65mm 補助輪なし	200x300x400[mm] 1.8[g]	足立法
CF24	Mosu-Mausu(モスマウス) 小山 景子	メカ:一週間 /オリジナル設計機体 電気:二ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:一ヶ月	RX系 /Renesas R5F56218BDFP 24[MHz] /512[kB] /96[kB] / 32[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 2 [セルor本] /7.4[V] /500[mAh] /ZIPPY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon 無し	可視光センサ:6 [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] / ISZ-650 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / AS5040 / 磁気式 /	2輪 直径30mm 幅15mm 補助輪なし	120x90x40[mm] 150[g]	トレース コース記憶あり
CF25	たみ(タミイ) 田南 吉章	メカ:20分 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2週間 /キット、その他 ソフト:3週間	SH系 /Renesas SH7125 48[MHz] /128[kB] / 8[kB] /128[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 3 [セルor本] /11.1[V] /360[mAh] /Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモーター 無し	可視光センサ:4 [個] / KODENSHI, ST-1KL3A + OptoSupply, OS5RKA5111A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤色	2輪 直径48mm 幅7.5mm 補助輪なし	143x76x50[mm] 400[g]	足立法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モーター系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
CF26	行けみやちゃん。From愛知(イケミヤチャンフロムアイチ) 宮石 和也	メカ:2年 /オリジナル設計機体 電気:2年 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:2年	SH系 /Renesas SH7125 50[MHz] /128[kB] / 8[kB] /128[kB]	FEW	アルカリ乾電池/ 8 [セルor本]/12[V]/2000[mAh]/TOSHIBA CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / MERCURY MOTOR 無し	赤外線センサ:4 [個] / PARA LIGHT ELECTRONICS、L-51ROPT1D1 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径55mm 幅7mm 補助輪なし	130x98x118[mm] 876[g]	トレースコース記憶なし
CF27	ディーブケロヨングリーン(ディーブケロヨングリーン) 三浦 悠一郎 福井大学 からくり工房I.Sys	メカ:2か月 /オリジナル設計機体 電気:2か月 /プリント基板 ソフト:3か月半	RX系 /Renesas RX62T 80[MHz] /256[kB] /16[kB] / 32[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/850[mAh]/TURNIGY NANO-TECH CPU関係と共用	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 無し	赤外線センサ:4 [個] / 東芝、TPS-601A / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径26mm 幅8.5mm 補助輪なし	100x80x57[mm] 190[g]	左手法
CF28	roach(ローチ) 中辻 佳祐 福井大学 からくり工房I.Sys	メカ: / 電気: / ソフト:	/ [MHz] / [kB] / [kB] / [kB]		/ [セルor本]/[V]/ [mAh]/ / [セルor本]/[V]/ [mAh]/	0 [個] / 無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]	未回答
CF29	echo(エコー) 小澤 涉至 福井大学 からくり工房I.Sys	メカ: / 電気: / ソフト:	/ [MHz] / [kB] / [kB] / [kB]		/ [セルor本]/[V]/ [mAh]/ / [セルor本]/[V]/ [mAh]/	0 [個] / 無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]	未回答
CF30	NS-toy(エヌエストイ) 野村 慎之介 福井大学 からくり工房I.Sys	メカ:2ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:2ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:2ヶ月	RX系 /Renesas RX62T 96[MHz] /256[kB] /16[kB] / 32[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/260[mAh]/nanotech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 無し	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] / MPU6050 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / REL18 / 光学式 /	2輪 直径26mm 幅12mm 補助輪なし	80x50x26[mm] 55[g]	足立法
CF31	プライム(プライム) 青柳 祐宇 福井大学 からくり工房I.Sys	メカ:不明 /オリジナル設計機体 電気:不明 /キット、その他 ソフト:3週間	RX系 /Renesas F562T ADFM 100[MHz] /256[kB] / 16[kB] /32[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 1 [セルor本]/7.4[V]/800[mAh]/TURNIGY CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ニューベーシックマウスのため不明 無し	赤外線センサ:4 [個] / 不明 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径26mm 幅8mm 補助輪なし	100x80x57[mm] 270[g]	足立法
CF32	Mark II (マークツー) 中島谷 侑己 金沢高専ハンズオン部	メカ:6か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:6か月 /キット、その他 ソフト:2か月	H8系 /Renesas H8 3694 20[MHz] /32[kB] /2[kB] / 232[kB]	GCC	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/1500[mAh]/HYPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモーター 無し	赤外線センサ:4 [個] / ST-1KL3A.10 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径26mm 幅8mm 補助輪なし	100x80x55[mm] 196[g]	左手法
CF33	Mark14(マークフォーティーン) 南保 慎一郎 金沢高専ハンズオン部	メカ:6か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:6か月 /ユニバーサル基板 ソフト:6か月	H8系 /Renesas H8 3694 20[MHz] /32[kB] /2[kB] / 32[kB]	GCC	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/1500[mAh]/KYPOM CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモーター 無し	赤外線センサ:4 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) デジタル値出力距離センサ /	2輪 直径26mm 幅8mm 補助輪なし	100x80x50[mm] 200[g]	左手法
CF34	イーグルZ改(イーグルゼットカイ) 山野 雄也 金沢高専ハンズオン部	メカ:3か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3か月 /プリント基板 ソフト:2か月	H8系 /Renesas H8 3694 20[MHz] /32[kB] /2[kB] / 32[kB]	GCC	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/450[mAh]/HYPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモーター 無し	赤外線センサ:4 [個] / ST-1KL3a / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径22mm 幅9mm 補助輪なし	100x80x55[mm] 196[g]	左手法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
CF35	Mark17(マークセブンティーン) 廣原 隆司 金沢高専ハンズオン部	メカ:6か月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:6か月 /ユニバーサル 基板 ソフト:2か月	H8系 /Renesas H8 3694 20[MHz] /32[kB] /2[kB] / 32[kB]	GCC	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/450[mAh]/H YPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモーター 無し	赤外線センサ:4 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径26mm 幅8mm 補助輪なし	100x80x55[mm] 196[g]	左手法
CF36	Mark-0(マークゼロ) 藤谷 颯大 金沢高専ハンズオン部	メカ:6か月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:6か月 /ユニバーサル 基板 ソフト:6か月	H8系 /Renesas H8 3694 20[MHz] /32[kB] /2[kB] / 32[kB]	GCC	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/450[mAh]/H YPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモーター 無し	赤外線センサ:4 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) 距離センサ(PSDなど反射光位置をAD変換) デジタル値出力距離センサ /	2輪 直径22mm 幅9mm 補助輪なし	100x80x55[mm] 196[g]	左手法
CF37	イレギュラー(イレギュラー) 谷内 優弥 金沢高専ハンズオン部	メカ:5ヶ月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月 /プリント基板 ソフト:半年	H8系 /Renesas H8-3694 20[MHz] /32[kB] /2[kB] / 0[kB]	GCC	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/450[mAh]/H YPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモーター 無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH4550 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径29.5mm 幅9mm 補助輪なし	100x80x56[mm] 200[g]	左手法
CF38	はせがわわ(ハセガワワ) 長谷川 翔 金沢高専ハンズオン部	メカ:6ヶ月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:6ヶ月 /プリント基板 ソフト:2ヶ月	H8系 /Renesas H8 3694 20[MHz] /32[kB] /2[kB] / 32[kB]	GCC	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/450[mAh]/k ypom CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモーター 無し	赤外線センサ:4 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径27mm 幅8mm 補助輪なし	100x80x55[mm] 196[g]	左手法
CF39	MM流星号(マイクロマウスリュウセイゴウ) 木村 充伯 静岡理工科大学M.C.F.	メカ:一ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:一ヶ月 /キット、その他 ソフト:二ヶ月	H8系 /Renesas 3694F 20[MHz] /32[kB] /1[kB] / 0.512[kB]	GCC	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/320[mAh]/h yperion CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / 三洋 無し	赤外線センサ:4 [個] / Letex technology / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径28mm 幅11mm 補助輪なし	100x90x30[mm] 184[g]	トレー スコー ス記憶 なし
CF40	こてる(コテル) 松尾 涼平 長野県工科短期大学校	メカ:6か月 /オリジナル設計機体 電気:6か月 /キット、その他 ソフト:6か月	ARM系 / ? ? 24[MHz] /4[kB] /4[kB] / 5[kB]	GCC	その他 / 2 [セルor 本]/4[V]/100[mAh]/? CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / ? 無し	可視光センサ:3 [個] / ? / ? / ? エンコーダ:2 [個] / ? / ? / ? なし その他:1 [個] / ? / ? / 触れているものがあるかわかる	2輪 直径20mm 幅20mm 1輪 直径30mm 幅30mm	120x100x200[mm] 700[g]	足立法
CF41	箱型海栗(ハコガタノウニ) 下川 裕介 渋谷幕張中学校電気部	メカ:2ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:2ヶ月 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:2ヶ月	PIC系 / MICROCHIP dsPIC30F4013 40[MHz] /48[kB] /2[kB] / 1[kB]	秋月開発ソフト	NiMH/ 8 [セルor 本]/12[V]/15200[mAh]/p anasonic CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモーター 無し	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) /	2輪 直径52mm 幅7mm 補助輪なし	100x100x100[mm] 300[g]	求心法
CF42	自由と仲間(ジユウトナカマ) 中島 悠翔 渋谷教育学園幕張中学校電気部	メカ:3か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2か月 /キット、その他 ソフト:1か月	SH系 /Renesas SH7125 50[MHz] /4213[kB] /8[kB] / 128[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1000[mAh]/ Hobbyking CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモーター 無し	可視光センサ:4 [個] / ST-1KL3A / / 赤色	2輪 直径50mm 幅5mm 補助輪なし	140x90x150[mm] 830[g]	足立法
CF43	ハイゼンベルク(ハイゼンベルク) 大村 拓登 渋谷教育学園幕張中学校電気部	メカ:2ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:2ヶ月 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:1ヶ月	SH系 /Renesas SH7125F 50[MHz] /128[kB] / 8[kB] /128[kB]	RENESAS開発ソフト	NiMH/ 6 [セルor 本]/7.2[V]/12000[mAh]/ 三洋電機株式会社 CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモーター 無し	可視光センサ:4 [個] / 東芝 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤色	2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし	100x92x110[mm] 980[g]	足立法

予選ゼッケン	ロボット／参加者／所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック／ProgramROM／ RAM／DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪／ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ 重量	アルゴリズム
CF44	もろもち1号(モチモチイチゴウ) 木村 威 渋谷教育学園幕張中学校電気部	メカ:1ヶ月 / オリジナル設計 機体 電気:2ヶ月 / ユニバーサル 基板 ソフト:2ヶ月	SH系 / Renesas SH71253 50[MHz] / 128[kB] / 8[kB] / 128[kB]	RENESAS開 発ソフト	NiMH / 10 [セルor 本] / 12[V] / 750[mAh] / Pa nasonic CPU関係と共用	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 無し	可視光センサ:4 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径52mm 幅5mm 補助輪なし	127x86x140[mm] 880[g]	足立法
CF45	こんぱくと(コンパクト) 浅海 遼大 渋谷教育学園幕張中学校電気部	メカ:2ヶ月 / グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:2ヶ月 / ユニバーサル 基板 ソフト:1ヶ月	PIC系 / MICROCHIP dspic30f4013 40[MHz] / 4[kB] / 2[kB] / 1[kB]	x-lab	LiPo / 3 [セルor 本] / 11[V] / 1000[mAh] / tu rnigy CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / orientalmotor 無し	赤外線センサ:4 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし	105x90x80[mm] 700[g]	左手法
CF46	TAKE(テイク) 竹内 聖 渋谷教育学園幕張中学校電気部	メカ:1週間 / オリジナル設計 機体 電気:1ヶ月 / ユニバーサル 基板(オリジナル設計) ソフト:2ヶ月	SH系 / Renesas SH7125 50[MHz] / 128[kB] / 8[kB] / 128[kB]	RENESAS開 発ソフト	NiMH / 10 [セルor 本] / 12[V] / 750[mAh] / Pa nasonic CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Orientalmotor 無し	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	2輪 直径52mm 幅5mm 補助輪なし	130x100x110[mm] 840[g]	足立法
CF47	りゅう2号機(リュウニゴウキ) 西川 航平 渋谷教育学園幕張中学校電気部	メカ:1か月 / オリジナル設計 機体 電気:2か月 / ユニバーサル 基板(オリジナル設計) ソフト:1か月	SH系 / Renesas 7125 50[MHz] / 4213[kB] / 8[kB] / 128[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / hobi-kinngu CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Orientalmoter 無し	可視光センサ:4 [個] / st- 1kl3a / 距離センサ(反射光 量をAD変換) / 赤	2輪 直径50mm 幅5mm 補助輪なし	127x86x140[mm] 880[g]	足立法
CF48	ガニ目デ(ガニメデ) 大西 史弥 渋谷教育学園幕張高等学校	メカ:4ヶ月 / グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:4ヶ月 / ユニバーサル 基板(オリジナル設計) ソフト:4ヶ月	PIC系 / MICROCHIP dspic30f4013 30[MHz] / 1[kB] / 2[kB] / 1[kB]	MPLAB	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / t urnigy CPU関係と共用	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 無し	可視光センサ:4 [個] / TPS601A / /	2輪 直径49mm 幅8mm 補助輪なし	110x110x90[mm] 810[g]	右手法
CF49	Erbium(エルビウム) 李林 嘉元 渋谷教育学園幕張高等学校物理部	メカ:二週間 / グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:一か月 / ユニバーサル 基板 ソフト:一か月半	PIC系 / MICROCHIP dsPIC30F4013 30[MHz] / 24[kB] / 2[kB] / 1[kB]	MPLAB X	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / Turnigy CPU関係と共用	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 無し	赤外線センサ:4 [個] / ロー ム株式会社、RPR220 / 距離 センサ(反射光量をAD変 換) /	2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし	125x130x125[mm] 1070[g]	足立法
CF50	IINa3'sMouse(イナミズマウス) 稲見 遼 渋谷教育学園幕張高等学校物理部	メカ:3ヶ月 / グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月 / ユニバーサル 基板(オリジナル設計) ソフト:1ヶ月	PIC系 / MICROCHIP DSPIC30F4013 30[MHz] / 1[kB] / 2[kB] / 1[kB]	MPLAB	NiMH / 6 [セルor 本] / 7.2[V] / 1900[mAh] / P anasnic CPU関係と共用	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 無し	可視光センサ:4 [個] / TPS601 / /	2輪 直径50mm 幅8mm 補助輪なし	120x120x140[mm] 900[g]	右手法
CF51	ピー太(ピータ) 山本 壮太 株式会社アールティ	メカ:30min / グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:4h / キット、その他 ソフト:1ヶ月	RX系 / Renesas RX631 96[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 32[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / YUNTONG(ROBOTIS) CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / 日本 電産サーボ株式 会社 無し	可視光センサ:4 [個] / コー デンシ製ST-1KL3A / /	2輪 直径44mm 幅7.5mm 補助輪なし	120x73x80[mm] 460[g]	足立法
CF52	十三夜黒烏(ギボス・レイヴン) 森田 隆介 東工大ロボット技術研究会	メカ:2日 / オリジナル設計機 体 電気:2週間 / オリジナルプリ ント基板 ソフト:1ヶ月	ARM系 / STmicro STM32F405RG 168[MHz] / 1024[kB] / 192[kB] / 0[kB]	GCC	LiPo / 1 [セルor 本] / 3.7[V] / 240[mAh] / Hy perion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明(ノーブランド) 無し	赤外線センサ:4 [個] / OSRAM Opto Semiconductors SFH213 / 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 / 9軸センサ エンコーダ:2 [個] / AMS AS5050A / 磁気式 / 自作 エンコーダ	2輪 直径25mm 幅7.5mm 補助輪なし	77x72x25[mm] 56[g]	足立法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
CF53	K-mouse(ケーマウス) 佐藤 康太 芝浦工業大学SRDC	メカ:半年 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:半年 /オリジナルプリント基板 ソフト:半年	ARM系 /STmicro STM32F103 40[MHz] /512[kB] /64[kB] /512[kB]	eclipse	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/450[mAh]/H yperion CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモーター 無し	赤外線センサ:4 [個] / Optosupply / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径55mm 幅8mm 補助輪なし	100x90x70[mm] 850[g]	左手法
CF54	marronnier(マロニエ) 加藤 優哉 芝浦工業大学SRDC	メカ:1ヶ月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:4ヶ月	ARM系 /STmicro STM32F103RET6 40[MHz] /512[kB] /64[kB] /0[kB]	Eclipse	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/450[mAh]/H yperion CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / 日本 電産サーボ 無し	可視光センサ:4 [個] / OS5RKA511A / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径44mm 幅8mm 補助輪なし	100x75x95[mm] 380[g]	足立法
CF55	パッチワーク(パッチワーク) 坂井 佑将 芝浦工業大学SRDC	メカ:1ヶ月 /オリジナル設計 機体 電気:3ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:1ヶ月	SH系 /Renesas SH7125 50[MHz] /128[kB] / 8[kB] /128[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/450[mAh]/H YPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ミネベ ア 無し	赤外線センサ:4 [個] / L- 51ROPT1D1 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径44mm 幅7.5mm 補助輪なし	200x120x150[mm] 800[g]	足立法
CF56	ウマゴン2号(ウマゴンニゴウ) 河原 聡志 芝浦工業大学SRDC	メカ:1ヶ月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:6ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:1ヶ月半	SH系 /Renesas sh7125 50[MHz] /128[kB] / 8[kB] /128[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/450[mAh]/H YPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / 日本 電産サーボ 無し	可視光センサ:4 [個] / ST- 1KLA / 距離センサ(反射光 量をAD変換) / 赤色	2輪 直径48mm 幅7.5mm 補助輪なし	124x75x82[mm] 440[g]	求心法
CF57	SANNSO君(サンソクン) 大津 翔 向上高等学校 情報研究部	メカ:3か月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:3か月 /キット、その他 ソフト:3か月	H8系 /Renesas H8/3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] / 0[kB]	Best Technology 開発ソフト	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]/ta hmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ORIENTAL MOTOR 無し	赤外線センサ:3 [個] / KODENSHI / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径50mm 幅7mm 補助輪なし	100x90x90[mm] 700[g]	足立法
CF58	Forerunner NEO(フォアランナー ネオ) 栗原 浩輔 向上高等学校 情報研究部	メカ:3ヶ月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月 /ユニバーサル 基板 ソフト:3ヶ月	H8系 /Renesas H8/3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] / 0[kB]	Best Technology 開発ソフト	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]/T ahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ORIENTAL MOTOR 無し	赤外線センサ:3 [個] / KODENSHI / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径5.2mm 幅7mm 補助輪なし	100x95x110[mm] 700[g]	足立法
CF59	探求車(シーカー) 五十嵐 太一 埼玉県立新座総合技術高校 電子機械科	メカ:2ヶ月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:2ヶ月 /ユニバーサル 基板 ソフト:3ヶ月	H8系 /Renesas H8 3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] / 32[kB]	GCC	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]/T ahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Orientalmotor 無し	可視光センサ:3 [個] / ジャ ンクから回収 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径31mm 幅8mm 補助輪なし	90x65x80[mm] 400.6[g]	求心法
CF60	嶺上開花(リンシャンカイホー) 及川 翔 埼玉県立新座総合技術高校 電子機械科	メカ:2ヶ月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:2ヶ月 /ユニバーサル 基板 ソフト:4ヶ月	H8系 /Renesas H8/3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] / 32[kB]	Best Technology 開発ソフト	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]/T ahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / orientalmotor 無し	赤外線センサ:3 [個] / OSRAM Opto Semiconductorsの SFH4550 / 距離センサ(反 射光量をAD変換) /	2輪 直径31mm 幅12mm 補助輪なし	113x75x97[mm] 462[g]	求心法
CF61	ロマングリー4号(ロマングリーヨ ンゴウ) 常葉 健太 山梨県立産業技術短期大学校	メカ:1ヶ月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:7ヶ月	H8系 /Renesas H8-3048F 16[MHz] /128[kB] / 4[kB] /128[kB]	GCC	NiMH/ 16 [セルor 本]/19.2[V]/800[mAh]/ パナソニック CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / シナノ ケンシ 無し	赤外線センサ:4 [個] / 東芝 、TLN115A、TPS611 / 距離 センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径50mm 幅8mm 補助輪なし	115x96x90[mm] 980[g]	求心法
CF62	ハマングリ 2号(ハマングリ ニ ゴウ) 横小路 裕也 山梨県立産業技術短期大学校 電子技術科	メカ: 電気: ソフト:	/ [MHz] /[kB] /[kB] /[kB]		/ [セルor本]/[V]/ [mAh]/ /[セルor本]/[V]/ [mAh]/	0 [個] / 無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]	未回答

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モーター系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
CF63	んーぐりぐり3号(ンーグリグリサングウ) 清水 伶 山梨県立産業技術短期大学校 電子技術科	メカ:1ヶ月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:7ヶ月	H8系 /Renesas H8-3048f 16[MHz] /128[kB] / 4[kB] /128[kB]	GCC	NiMH/ 16 [セルor 本]/19.2[V]/800[mAh]/p anasonic CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / シナノケンシ 無し	赤外線センサ:4 [個] / 東芝 tlm115a tps611 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径50mm 幅8mm 補助輪なし	115x96x90[mm] 980[g]	求心法
CF64	マングリー1号(マングリーイチゴウ) 野澤 博人 山梨県立産業技術短期大学校 電子技術科	メカ:1ヶ月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:7ヶ月	H8系 /Renesas H8-3048F 16[MHz] /128[kB] / 4[kB] /128[kB]	GCC	NiMH/ 16 [セルor 本]/19.2[V]/800[mAh]/ パナソニック CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / シナノケンシ 無し	赤外線センサ:4 [個] / 東芝 電気、TLM115A、TPS611 / 距離センサ(反射光量をAD 変換) /	2輪 直径50mm 幅8mm 補助輪なし	115x96x90[mm] 980[g]	求心法
CF65	Mk-01(マークゼロイチ) 前田 賢太郎 ロボメカ工房	メカ: / 電気: / ソフト:	/	/	/ [セルor本]/[V]/ [mAh]/ / [セルor本]/[V]/ [mAh]/	0 [個] / 無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]	未回答
CF66	Sigmouse_elite(シグマウスイリート) 繁戸 脩幸 ロボメカ工房	メカ:2週間 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:2週間 /プリント基板 ソフト:2週間	RX系 /Renesas RX220 32[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 4 [セルor 本]/7.4[V]/550[mAh]/HY PERION CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Oriental motor 無し	可視光センサ:4 [個] / OSHR511A-TU / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径52mm 幅7mm 補助輪なし	90x90x85[mm] 120[g]	左手法
CF67	START LINE(スタートライン) 丸山 清嵩 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:1か月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:1か月 /プリント基板 ソフト:1か月	RX系 /Renesas RX220 32[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 4 [セルor 本]/14.8[V]/450[mAh]/H YPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Orientalmoter 無し	赤外線センサ:4 [個] / TPS601A / 距離センサ(反 射光量をAD変換) /	2輪 直径52mm 幅8mm 補助輪なし	131x89x75[mm] 710[g]	左手法
CF68	Shekina(シェキーナ) 佐々木 慧 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:3か月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:3か月 /ユニバーサル 基板 ソフト:3か月	SH系 /Renesas SH7125F 50[MHz] /128[kB] /20[kB] /128[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 2 [セルor 本]/14.8[V]/70[mAh]/RO BIN CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモーター 無し	可視光センサ:4 [個] / TPS601A / 距離センサ(反 射光量をAD変換) /	2輪 直径52mm 幅5mm 補助輪なし	100x75x70[mm] 700[g]	足立法
CF69	C.E.O改(シーイーオーカイ) 尾鷲 真士 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:3か月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:6か月 /プリント基板 ソフト:1年	SH系 /Renesas SH7125 50[MHz] /128[kB] / 8[kB] /0[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 4 [セルor 本]/14.8[V]/1100[mAh]/ ROBIN CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Oriental Motor 無し	可視光センサ:4 [個] / TPS601A / 距離センサ(反 射光量をAD変換) /	2輪 直径50mm 幅5mm 補助輪なし	120x90x80[mm] 750[g]	左手法
CF70	Linx2nd(リンクスセカンド) 稲積 愛子 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:1ヶ月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:2ヶ月 /プリント基板 ソフト:1ヶ月	SH系 /Renesas SH7125 50[MHz] /64[kB] /8[kB] / 128[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 4 [セルor 本]/14.8[V]/600[mAh]/ロ ピン CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモーター 無し	赤外線センサ:4 [個] / TPS601A / 距離センサ(反 射光量をAD変換) /	2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし	150x90x80[mm] 800[g]	足立法
CF71	ANNA(アンナ) 苅谷 奈々 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:3ヶ月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月 /プリント基板 ソフト:1ヶ月	RX系 /Renesas R5F522 06BDFM 32[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 4 [セルor 本]/14.8[V]/450[mAh]/R Cロピン CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Orientalmoter 無し	可視光センサ:4 [個] / OSR 7CA5111A / /	2輪 直径48mm 幅7mm 補助輪なし	150x90x50[mm] 400[g]	左手法
CF72	QT(キューティー) 鈴木 健也 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:3か月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:3か月 /プリント基板 ソフト:1年	SH系 /Renesas 7125 50[MHz] /128[kB] / 8[kB] /0[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 4 [セルor 本]/14.8[V]/600[mAh]/ロ ピン CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ 無し	可視光センサ:4 [個] / OptoSupply / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤色	2輪 直径52mm 幅4mm 補助輪なし	130x90x70[mm] 100[g]	足立法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
CF73	JEEK(ジーク) 関 翔太郎 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:1年 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1年 /プリント基板 ソフト:1年	SH系 /Renesas SH7125 50[MHz] /128[kB] / 8[kB] /128[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 4 [セルor本]/14.8[V]/600[mAh]/R OBIN CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモーター 無し	赤外線センサ:4 [個] / TPS601A / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径52mm 幅8mm 補助輪なし	135x90x68[mm] 740[g]	足立法
CF74	sue3(スーサン) 須山 滉大 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:12日間 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:12日間 /プリント基板 ソフト:12日間	RX系 /Renesas RX220 32[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 4 [セルor本]/5[V]/450[mAh]/Hyp erion CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / orientalmotor 無し	可視光センサ:4 [個] / TPS601A / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径52mm 幅7mm 補助輪なし	150x92x80[mm] 75[g]	左手法
CF75	i2(アイ スクエア) 市野塚 朝 電通大ロボメカ工房OB	メカ: / 電気: / ソフト:	/ [MHz] / [kB] / [kB] / [kB]		/ [セルor本]/[V]/ [mAh]/ / [セルor本]/[V]/ [mAh]/	0 [個] / 無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]	未回答
CF76	TRUST_Man(トラストマン) 皆藤 信人 東京農工大学 ロボット研究会 R.U.R	メカ:2ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:2ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:4ヶ月	ARM系 /STMmicro STM32 F103 72[MHz] /128[kB] /20[kB] /0[kB]	Eclipse	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/500[mAh]/ZI PPY CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモーター 無し	赤外線センサ:4 [個] / L- 5iROPT1D1 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / L3GD20 / デジタル値出力型 /	2輪 直径48mm 幅7mm 補助輪なし	137x94x90[mm] 137[g]	足立・皆藤法
CF77	C(ツェー) 須崎 惇 明星大学飯島研究室	メカ:2か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2か月 /プリント基板 ソフト:1か月	Renesas RX210 50[MHz] /1024[kB] / 96[kB] /8[kB]	秋月開発ソフト	リチウム一次電池/ 5 [セルor本]/11.1[V]/450[mAh]/ ハイベリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon motor 無し	可視光センサ:7 [個] / 浜松 ホトニクス株式会社 / 距離 センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径7mm 幅5mm 補助輪なし	68x55x4.1[mm] 186[g]	求心法
CF78	MouSchu(マウシュウ) 小川 真史 東京工業大学ロボット技術研究会	メカ: / 電気: / ソフト:	/ [MHz] / [kB] / [kB] / [kB]		/ [セルor本]/[V]/ [mAh]/ / [セルor本]/[V]/ [mAh]/	0 [個] / 無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]	未回答
CF79	ハヤブサの餌(ハヤブサノエサ) 大久保 喬 東京工業大学附属科学技術高等学校	メカ:7ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:5ヶ月 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:4ヶ月	RX系 /Renesas RX63N(R5F563NBDDFP) 96[MHz] /1024[kB] / 128[kB] /32[kB]	RENESAS開発ソフト	アルカリ乾電池/ 4 [セルor本]/6[V]/3000[mAh]/FU JITSU NiMH/ 2 [セルor本]/2.4[V]/1500[mAh]/T OSHIBA	DCモータ 2 [個] / タミヤ 無し	赤外線センサ:6 [個] / シャ ープ / 距離センサ(PSDなど 反射光位置をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / GENIXTEK / / 自作の円盤 をフォトリフレクタで読み込 む	2輪 直径36mm 幅3.3mm 1輪 直径8.4mm 幅8.4mm	120x111x120[mm] 370[g]	左手法

予選ゼッケン	ロボット／参加者／所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック／ProgramROM／ RAM／DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪／ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ 重量	アルゴリズム
CF80	小木八(オギハチ) 公納 日楽 日本電子専門学校	メカ:3ヶ月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月 /ユニバーサル 基板(オリジナル設計) ソフト:3ヶ月	H8系 /Renesas H8-3069F 25[MHz] /512[kB] /16[kB] /0[kB]	GCC	LiPo/ 4 [セルor 本]/14[V]/800[mAh]/GS -YUASA CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ 無し	赤外線センサ:3 [個] / 浜松 ホトニクス / 距離センサ(反 射光量をAD変換) / CCDセンサ:1 [個] / シャー プ,GP2D12 / 迷路の先読み ジャイロセンサ:1 [個] / オム ロン,CW-200 / AD変換して 取込む / エンコーダ:1 [個] / キーエ ンス,WD-64 / 光学式 / その他:1 [個] / 超音波セン サ,村田製作所,US-40 / 迷 路の先読み	2輪 直径 44.0mm 幅9.5mm 補助輪なし	110x103x91[mm] 760[g]	足立法
CF81	power P(パワー ピー) ye man aung 日本電子専門学校電子応用工 学科	メカ:3か月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:3か月 /ユニバーサル 基板(オリジナル設計) ソフト:3か月	H8系 /Renesas H8-3069F 25[MHz] /512[kB] /16[kB] /0[kB]	GCC	LiPo/ 4 [セルor 本]/14[V]/800[mAh]/GS -YUASA CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ 無し	赤外線センサ:3 [個] / 浜松 ホトニクス / 距離センサ(反 射光量をAD変換) / CCDセンサ:1 [個] / シャー プ GP2D12 / 迷路の先読 み ジャイロセンサ:1 [個] / オム ロン CW-200 / AD変換して 取込む / エンコーダ:1 [個] / キーエ ンス WD-64 / 光学式 / その他:1 [個] / 村田製作所 US-40 / 迷路の先読み 超音波センサ	2輪 直径 44.0mm 幅9.5mm 補助輪なし	110x103x91[mm] 760[g]	足立法
CF82	ハムスター(ハムスター) 内田 将大 日本電子専門学校電子応用工 学科	メカ:3ヶ月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月 /ユニバーサル 基板(オリジナル設計) ソフト:3ヶ月	H8系 /Renesas H8-3069F 25[MHz] /512[kB] /16[kB] /0[kB]	GCC	LiPo/ 4 [セルor 本]/14[V]/800[mAh]/GS -YUASA CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ 無し	赤外線センサ:3 [個] / 浜松 ホトニクス / 距離センサ(反 射光量をAD変換) / CCDセンサ:1 [個] / シャー プ,GP2D12 / 迷路の先読 み ジャイロセンサ:1 [個] / オム ロン,CW-200 / AD変換し て取込む / エンコーダ:1 [個] / キーエ ンス,WD-64 / 光学式 / その他:1 [個] / 超音波セン サ,村田製作所,US-40 / 迷 路の先読み	2輪 直径 44.0mm 幅9.5mm 補助輪なし	110x103x91[mm] 760[g]	足立法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
CF83	チャイニーズパーワズ(チャイニーズパーワズゼド) 周 傑 日本電子専門学校電子応用工学科	メカ:3ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:3ヶ月	H8系 /Renesas H8-3069F 25[MHz] /512[kB] /16[kB] /0[kB]	GCC	LiPo/ 4 [セルor本] /14[V] /800[mAh] /GS-YUASA CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタル モータ 無し	赤外線センサ:3 [個] / 浜松ホトニクス / 距離センサ(反射光量をAD変換) / CCDセンサ:1 [個] / シャープ GP2D12 / 迷路の先読み ジャイロセンサ:1 [個] / オムロン CW-200 / AD変換して取込む / エンコーダ:1 [個] / キーエンス WD-64 / 光学式 / その他:1 [個] / 超音波センサ 村田製造所 VS-40 / 迷路の先読み	2輪 直径 44.5mm 幅9.5mm 補助輪なし	110x103x91[mm] 760[g]	足立法
CF84	YP勢(ワイピーゼイ) 石井 秀樹 日本電子専門学校電子応用工学科	メカ:3ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:3ヶ月	H8系 /Renesas H8-3069F 25[MHz] /512[kB] /16[kB] /0[kB]	GCC	LiPo/ 4 [セルor本] /14[V] /800[mAh] /GS-YUASA CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ 無し	赤外線センサ:3 [個] / 浜松ホトニクス / 距離センサ(反射光量をAD変換) / CCDセンサ:1 [個] / シャープ GP2D12 / 迷路の先読み ジャイロセンサ:1 [個] / オムロン CW-200 / / エンコーダ:1 [個] / キーエンス WD64 / / その他:1 [個] / 村田製作所 超音波センサ / 迷路の先読み	2輪 直径 44.0mm 幅9.5mm 補助輪なし	110x103x91[mm] 760[g]	足立法
CF85	もりんふえん(モリンフェン) 黒澤 拳斗 日本電子専門学校電子応用工学科	メカ:3か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3か月 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:3か月	H8系 /Renesas H8-3069F 25[MHz] /512[kB] /16[kB] /0[kB]	GCC	LiPo/ 4 [セルor本] /14[V] /800[mAh] /GS-YUASA CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ 無し	赤外線センサ:3 [個] / 浜松ホトニクス / 距離センサ(反射光量をAD変換) / CCDセンサ:1 [個] / シャープ GP2D12 / 迷路の先読み ジャイロセンサ:1 [個] / オムロン CW-200 / / エンコーダ:1 [個] / キーエンス WD64 / / その他:1 [個] / 村田製作所 超音波センサ / 迷路の先読み	2輪 直径 44.0mm 幅9.5mm 補助輪なし	110x103x91[mm] 760[g]	足立法
CF86	レインボーロード(レインボーロード) 中野 元太 東京理科大学 Mice	メカ:6ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:6ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:6ヶ月	SH系 /Renesas SH7125 25[MHz] /128[kB] / 8[kB] /0[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 3 [セルor本] /11.1[V] /600[mAh] /ZIPPY BATTERY CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ORIENTAL MOTOR 無し	可視光センサ:4 [個] / SL-1K3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤	2輪 直径48mm 幅7mm 補助輪なし	135x90x60[mm] 686[g]	足立法

※申し込み締め切り時点でのデータです

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
CF87	Lucky(ラッキー) 二又川 求哉 東京理科大学 Mice	メカ:1ヶ月 /オリジナル設計 機体 電気:10ヶ月 /ユニバーサル 基板 ソフト:2ヶ月	SH系 /Renesas SH7125 25[MHz] /128[kB] / 8[kB] /0[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/610[mAh]/T urnigy CPU関係と共用	ステッピングモ ータ 2 [個] / オリ エンタルモータ 無し	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) /	2輪 直径 51.5mm 幅8mm 補助輪なし	126x122x61[mm] 675[g]	左手法
CF88	アプーン(アプーン) 今井 陽太郎 東京理科大学 Mice	メカ:半年 /オリジナル設計 機体 電気:半年 /ユニバーサル基 板 ソフト:3カ月	SH系 /Renesas SH7125 25[MHz] /128[kB] / 8[kB] /0[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/610[mAh]/T urnigy CPU関係と共用	ステッピングモ ータ 2 [個] / オリ エンタルモータ 無し	赤外線センサ:4 [個] / ST- 1KL3A / 距離センサ(反射 光量をAD変換) /	2輪 直径50mm 幅9mm 補助輪なし	137x91x90[mm] 650[g]	左手法
CF89	あやたかver1.0(アヤタカバー ジョンイッテンゼロ) 大野 孝太 東京理科大学 Mice	メカ:1ヶ月 /オリジナル設計 機体 電気:6ヶ月 /ユニバーサル 基板 ソフト:1ヶ月	SH系 /Renesas SH7125 25[MHz] /128[kB] / 8[kB] /0[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/610[mAh]/T urnigy CPU関係と共用	ステッピングモ ータ 2 [個] / オリ エンタルモータ 無し	赤外線センサ:4 [個] / ST- 1KL3A / 距離センサ(反射 光量をAD変換) /	2輪 直径 51.5mm 幅8mm 補助輪なし	129x89x89[mm] 740[g]	左手法
CF90	うむ夫。(ウムオ) 寶澤 駿 東京理科大学 Mice	メカ:6ヶ月 /オリジナル設計 機体 電気:6ヶ月 /ユニバーサル 基板 ソフト:6ヶ月	SH系 /Renesas SH7125 25[MHz] /128[kB] / 8[kB] /0[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.2[V]/610[mAh]/ ホビーキング CPU関係と共用	ステッピングモ ータ 2 [個] / オリ エンタルモータ 無し	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	2輪 直径48mm 幅7mm 補助輪なし	113x89x90[mm] 720[g]	足立法
CF91	まっぎよ(マツギョ) 小倉 真魚 東京理科大学 Mice	メカ: 電気: ソフト:	/ [MHz] / [kB] / [kB] / [kB]		/ [セルor本]/[V]/ [mAh]/ / [セルor本]/[V]/ [mAh]/	0 [個] / 無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]	未回答
CF92	Rectus(レクタス) 小野田 崇伸 東京理科大学 Mice	メカ:10日 /オリジナル設計 機体 電気:20日 /ユニバーサル基 板 ソフト:1カ月	SH系 /Renesas SH-7125 25[MHz] /128[kB] / 8[kB] /0[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/610[mAh]/T urnigy CPU関係と共用	ステッピングモ ータ 2 [個] / オリ エンタルモータ 無し	赤外線センサ:4 [個] / 光電 子、ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径 51.6mm 幅8mm 補助輪なし	155x114x97[mm] 705.5[g]	左手法
CF93	海神(ワダツミ) 菅田 瑞貴 東京理科大学 Mice	メカ:6ヶ月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:6ヶ月 /ユニバーサル 基板 ソフト:3ヶ月	SH系 /Renesas SH7125 25[MHz] /0[kB] /18[kB] / 0[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 3 [セルor 本]/12[V]/610[mAh]/ZIP PY CPU関係と共用	ステッピングモ ータ 2 [個] / オリ エンタルモータ 無し	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) /	2輪 直径52mm 幅6mm 補助輪なし	130x96x53[mm] 530[g]	未定
CF94	Kite(カイト) 阿部 巧 東京理科大学 Mice	メカ:1カ月 /オリジナル設計 機体 電気:3カ月 /ユニバーサル 基板 ソフト:2カ月	SH系 /Renesas SH7125 25[MHz] /128[kB] / 8[kB] /0[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/610[mAh]/T urnigy CPU関係と共用	ステッピングモ ータ 2 [個] / オリ エンタルモータ 無し	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) /	2輪 直径 51.5mm 幅8mm 補助輪なし	130x98x85[mm] 657[g]	左手法
CF95	オニヤンマウス(オニヤンマウス) 高森 太郎 東京理科大学 Mice	メカ:1ヶ月 /オリジナル設計 機体 電気:6ヶ月 /ユニバーサル 基板 ソフト:2ヶ月	SH系 /Renesas SH7125 25[MHz] /128[kB] / 8[kB] /0[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/610[mAh]/T urnigy CPU関係と共用	ステッピングモ ータ 2 [個] / オリ エンタルモータ 無し	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) /	2輪 直径 51.5mm 幅8mm 補助輪なし	135x89x79[mm] 733.5[g]	左手法
CF96	マウス1ごう(マウスイチゴウ) 黒岩 周平 東京理科大学 Mice	メカ:1週間 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:半年 /ユニバーサル基 板 ソフト:半月	SH系 /Renesas SH7125 50[MHz] /128[kB] / 8[kB] /0[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/640[mAh]/T urnigy CPU関係と共用	ステッピングモ ータ 2 [個] / オリ エンタルモータ 無し	可視光センサ:4 [個] / ST- 1KL3A / 距離センサ(反射 光量をAD変換) /	2輪 直径52mm 幅7mm 補助輪なし	130x90x60[mm] 610[g]	トレー スコー ス記憶 なし

予選ゼッケン	ロボット／参加者／所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック／ProgramROM／ RAM／DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪／ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ 重量	アルゴ リズム
CF97	Viola(ビオラ) 柴田 悠人 Mice	メカ: ? / オリジナル設計機 体 電気: 6ヶ月 / ユニバーサル 基板(オリジナル設計) ソフト: 1週間	SH系 / Renesas SH7125 50[MHz] / 128[kB] / 8[kB] / 0[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 800[mAh] / T urnigy CPU関係と共用	ステッピングモ ータ 2 [個] / オリ エンタルモータ 無し	可視光センサ: 4 [個] / TPS601A(F)、TOSHIBA / 距離センサ(反射光量をAD 変換) /	2輪 直径52mm 幅7mm 補助輪なし	130x90x60[mm] 610[g]	トレ ースコー ス記憶 なし

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
RT001	ユニバーサルキットType-T(ユニバーサルキットタイプトレース) 鈴木 秀和 東京工芸大学からくり工房	メカ:3週間 /オリジナル設計機体 電気:3週間 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:3週間	H8系 /Renesas H8-3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[kB]	Best Technology 開発ソフト	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/360[mAh]/Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ 無し	可視光センサ:5 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) デジタル値出力距離センサ / 赤	2輪 直径29mm 幅8mm 補助輪なし	100x80x60[mm] 300[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT002	末っ子(スエッコ) 館野 優也 東京工芸大学からくり工房	メカ:1年 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1年 /ユニバーサル基板 ソフト:1年	H8系 /Renesas H8/3694 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[kB]	GCC	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/360[mAh]/Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ORIENTAL MOTOR 無し	赤外線センサ:10 [個] / S4282-51 / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) /	2輪 直径52mm 幅8mm 補助輪なし	130x160x100[mm] 688[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT003	ハコトレ(ハコトレ) 櫻井 鉄也 東京工芸大学からくり工房	メカ:1年 /オリジナル設計機体 電気:1年 /ユニバーサル基板 ソフト:1年	H8系 /秋月電子 H8/3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[kB]	GCC	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/360[mAh]/Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Orientalmotor 無し	赤外線センサ:10 [個] / S4282-51 / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) /	2輪 直径52mm 幅8mm 補助輪なし	140x125x100[mm] 710[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT004	アルジャーノン(アルジャーノン) 山田 翔太 東京工芸大学からくり工房	メカ:3ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:3ヶ月	H8系 /Renesas H8/3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[kB]	GCC	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/360[mAh]/Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ 無し	赤外線センサ:10 [個] / 浜松ホトニクス / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) /	2輪 直径52mm 幅8mm 補助輪なし	1200x900x950[mm] 660[g]	トレー スコー ス記憶 あり
RT005	パパダイン貳号(パパダインニゴウ) 奥田 拓弥 東京工芸大学からくり工房	メカ:2か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2か月 /ユニバーサル基板 ソフト:2か月	H8系 /Renesas H8/3692 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[kB]	GCC	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/360[mAh]/Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Orientalmotor 無し	可視光センサ:4 [個] / 浜松ホトニクス S4282-51 / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) / 赤	2輪 直径52mm 幅8mm 補助輪なし	120x110x90[mm] 666[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT006	大津号(オオツゴウ) 大津 亮二 東京工芸大学からくり工房	メカ:2ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:2ヶ月	H8系 /Renesas H8/3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[kB]	GCC	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/360[mAh]/Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ORIENTAL MOTOR 無し	可視光センサ:4 [個] / 浜松ホトニクス S4282-51 / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) /	2輪 直径52mm 幅6mm 補助輪なし	100x90x80[mm] 650[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT007	進撃のトレース(シンゲキノトレース) 佐久間 大貴 東京工芸大学からくり工房	メカ:1年 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1年 /ユニバーサル基板 ソフト:1年	H8系 /Renesas H8/3694 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[kB]	GCC	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/360[mAh]/Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ORIENTAL MOTOR 無し	赤外線センサ:10 [個] / S4282-51 / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) /	2輪 直径52mm 幅8mm 補助輪なし	160x155x120[mm] 679[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT008	ピアンカ(ピアンカ) 仲野 綾華 東京工芸大学からくり工房	メカ:半年 /オリジナル設計機体 電気:半年 /オリジナルプリント基板 ソフト:1年	H8系 /秋月 H8-3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[kB]	GCC	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/360[mAh]/Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ 無し	赤外線センサ:10 [個] / S4282-51 / /	2輪 直径52mm 幅8mm 補助輪なし	140x125x85[mm] 710[g]	トレー スコー ス記憶 あり
RT009	ε(タウ) ディアス ヒロシ 埼玉県立狭山工業高等学校	メカ:3ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月 /プリント基板 ソフト:2ヶ月	PIC系 /MICROCHIP 16F876A 20[MHz] /0[kB] /0.3[kB] /0.2[kB]	MPLAB	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/550[mAh]/HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon 無し	赤外線センサ:7 [個] / 浜松ホトニクス / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) /	2輪 直径20mm 幅20mm 補助輪なし	150x175x25[mm] 220[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT010	φ(ファイ) 加幡 祐人 埼玉県立狭山工業高等学校	メカ:2ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1週間 /ユニバーサル基板 ソフト:1ヶ月	PIC系 /MICROCHIP 16F876A 20[MHz] /8[kB] /0.368[kB] /0.256[kB]	mplab	リチウム一次電池 / 3 [セルor本]/11.1[V]/300[mAh]/HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON 無し	赤外線センサ:7 [個] / 浜松ホトニクス / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) /	2輪 直径2.5mm 幅20mm 補助輪なし	160x165x30[mm] 225[g]	トレー スコー ス記憶 なし

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
RT011	A(アンペア) 友金 佑馬 埼玉県立狭山工業高等学校	メカ:3ヶ月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月 /ユニバーサル 基板 ソフト:2ヶ月	PIC系 /MICROCHIP 16F876A 20[MHz] /0[kB] /0[kB] / 0[kB]	MPLAB	LiPo / 3 [セルor 本]/11.1[V]/550[mAh]/H YPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon 無し	赤外線センサ:7 [個] / 浜松 / ラインセンサ(反射光量を 2値化変換) /	2輪 直径22mm 幅22mm 補助輪なし	160x200x22[mm] 255[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT012	LM2(ルーメンツー) 堀川 尚利 埼玉県立狭山工業高等学校	メカ:3ヵ月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:3ヵ月 /ユニバーサル 基板(オリジナル設計) ソフト:2ヵ月	PIC系 /MICROCHIP 16F876A 20[MHz] /0[kB] /0[kB] / 0[kB]	MPLab	LiPo / 3 [セルor 本]/11.1[V]/180[mAh]/H YPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon 無し	赤外線センサ:7 [個] / 浜松 ホトニクス / デジタル値出 力距離センサ /	2輪 直径30mm 幅20mm 補助輪なし	120x170x40[mm] 200[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT013	ix(ルクス) 大沼 和馬 埼玉県立狭山工業高等学校	メカ:3ヶ月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月 /オリジナルプリ ント基板 ソフト:2ヶ月	PIC系 /MICROCHIP 16F876A 20[MHz] /0[kB] /0[kB] / 0[kB]	MPLAB	LiPo / 3 [セルor 本]/11.1[V]/400[mAh]/H YPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon 無し	赤外線センサ:7 [個] / 浜松 ホトニクス / デジタル値出 力距離センサ /	2輪 直径30mm 幅20mm 補助輪なし	150x170x40[mm] 300[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT014	θ(シータ) 小山 匠 埼玉県立狭山工業高等学校	メカ:3ヶ月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月 /ユニバーサル 基板 ソフト:2ヶ月	PIC系 /MICROCHIP 16F876A 20[MHz] /0[kB] /0[kB] / 0[kB]	MPLabo	LiPo / 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]/T ahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / S.T.L.JAPAN 無し	赤外線センサ:7 [個] / 浜松 ホトニクス / /	2輪 直径26mm 幅12mm 補助輪なし	100x95x35[mm] 270[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT015	°C(ド) 山本 翔 埼玉県立狭山工業高等学校	メカ:3ヶ月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月 /ユニバーサル 基板 ソフト:2ヶ月	PIC系 /MICROCHIP 16F876A 20[MHz] /0[kB] / 0.368[kB] /0.256[kB]	MPLab	LiPo / 3 [セルor 本]/11.1[V]/550[mAh]/H YPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon 無し	赤外線センサ:7 [個] / 浜松 ホトニクス / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) /	2輪 直径25mm 幅20mm 補助輪なし	200x160x60[mm] 245[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT016	V(ボルト) 森本 泰治 埼玉県立狭山工業高等学校	メカ:3ヶ月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月 /ユニバーサル 基板 ソフト:2ヶ月	PIC系 /MICROCHIP 16F876A 20[MHz] /0[kB] /0[kB] / 0[kB]	MPLabo	LiPo / 3 [セルor 本]/11.1[V]/550[mAh]/H YPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon 無し	赤外線センサ:8 [個] / 浜松 ホトニクス / デジタル値出 力距離センサ /	2輪 直径32mm 幅20mm 補助輪なし	175x180x40[mm] 295[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT017	夜桜(ヨザクラ) 加賀谷 峻 埼玉県立新座総合技術高等学 校 課題研究チーム	メカ:半年 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:半年 /ユニバーサル基 板 ソフト:半年	H8系 /Texas Instruments dspic30F4012 92[MHz] /48[kB] /2[kB] / 1[kB]	秋月開発ソ フト	LiPo / 2 [セルor 本]/7.4[V]/360[mAh]/タ マゾー LiPo / 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]/タ マゾー	DCモータ 2 [個] / マクソン 無し	赤外線センサ:10 [個] / 赤 外線LED / ラインセンサ(反 射光量をAD変換) /	2輪 直径30mm 幅23mm 補助輪なし	210x180x15[mm] 300[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT018	のぞみ(ノゾミ) 岩尾 英一 埼玉県立新座総合技術高等学 校 課題研究チーム	メカ:2か月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:5か月 /ユニバーサル 基板 ソフト:1か月	MICROCHIP dsPIC30F4012 83[MHz] /40[kB] /2[kB] / 1[kB]	MPLAB IDE	LiPo / 2 [セルor 本]/7.4[V]/360[mAh]/タ マゾー LiPo / 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]/t w	DCモータ 2 [個] / マクソン 無し	赤外線センサ:11 [個] / 1016A / ラインセンサ(反射 光量を2値化変換) / スタ ートスイッチ代わり	2輪 直径22mm 幅25mm 補助輪なし	206x174x15[mm] 260[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT019	兜(カブト) 柳下 泰成 埼玉県立新座総合技術高等学 校 課題研究チーム	メカ:1ヵ月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:1週間 /ユニバーサル 基板(オリジナル設計) ソフト:6ヵ月	PIC系 /MICROCHIP dsPIC30F4012 96[MHz] /48[kB] /2[kB] / 1[kB]	MPLAB IDE	LiPo / 2 [セルor 本]/7.4[V]/360[mAh]/Ta hmazo LiPo / 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]/T ahmazo	DCモータ 2 [個] / maxon 無し	赤外線センサ:10 [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) /	2輪 直径20mm 幅20mm 補助輪なし	217x177x35[mm] 265[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT020	ふうたくん(フウタクン) 橋本 昇大 埼玉県立新座総合技術高等学 校 課題研究チーム	メカ:1ヵ月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:3ヵ月 /ユニバーサル 基板 ソフト:2ヵ月	MICROCHIP dspic30f4012 82[MHz] /48[kB] /2[kB] / 1[kB]	MPLAB IDE	LiPo / 2 [セルor 本]/7.4[V]/360[mAh]/タ マゾー LiPo / 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]/タ マゾー	DCモータ 2 [個] / マクソン 無し	赤外線センサ:10 [個] / 1016A / ラインセンサ(反射 光量をAD変換) /	2輪 直径22mm 幅20mm 補助輪なし	220x180x35[mm] 300[g]	トレー スコー ス記憶 なし

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
RT021	がくとー(ガクトー) 石山 学人 埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム	メカ:半年 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:半年 /ユニバーサル基板 ソフト:1ヶ月	PIC系 /MICROCHIP bspic30F4012 96[MHz] /20[kB] / 20[kB] /10[kB]	MPLAB IDE	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/360[mAh]/Tahmazo LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]/Tahmazo	DCモータ 2 [個] / maxon 無し	赤外線センサ:10 [個] / 浜松フォトニクス / ラインセンサ (反射光量を2値化変換) /	2輪 直径22mm 幅21mm 補助輪なし	210x190x50[mm] 290[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT022	ビバップ(ビバップ) 金子 竜己 埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム	メカ:6ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:6ヶ月 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:6ヶ月	PIC系 /MICROCHIP Dspic30F4012 100[MHz] /10[kB] /10[kB] /10[kB]	秋月開発ソフト	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.4[V]/10[mAh]/ひたち CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / マクソン 無し	赤外線センサ:10 [個] / 不明 / 距離センサ(反射光量をAD変換) 距離センサ (PSDなど反射光位置をAD変換) デジタル値出力距離センサ 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) /	2輪 直径20mm 幅30mm 補助輪なし	200x140x30[mm] 300[g]	右手法
RT023	凸ユキ(デコユキ) 金子 隆之 埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム	メカ:6ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:6ヶ月 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:1ヶ月	PIC系 /MICROCHIP dsPIC30F4012 82[MHz] /48[kB] /2[kB] /1[kB]	MPLAB IDE	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/360[mAh]/Tahmazo LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]/Tahmazo	DCモータ 2 [個] / maxon 無し	赤外線センサ:10 [個] / 浜松フォトニクス / ラインセンサ (反射光量を2値化変換) /	2輪 直径20mm 幅23mm 補助輪なし	220x157x40[mm] 260[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT024	アオマル(アオマル) 関 柁哉 埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム	メカ:半年 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:半年 /ユニバーサル基板 ソフト:一ヶ月	PIC系 /MICROCHIP dspic30F4012 96[MHz] /48[kB] /2[kB] /1[kB]	MPLAB IDE	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/360[mAh]/Tahmazo LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]/Tahmazo	DCモータ 2 [個] / maxon 無し	赤外線センサ:10 [個] / 浜松フォトニクス / ラインセンサ (反射光量を2値化変換) /	2輪 直径22mm 幅13mm 2輪 直径22mm 幅13mm	210x150x50[mm] 340[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT025	みかん(ミカン) 齊川 龍誠 埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム	メカ:6ヶ月間 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:6ヶ月間 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:6ヶ月間	PIC系 /MICROCHIP dsPIC30F4012 82[MHz] /48[kB] /2[kB] /1[kB]	MPLAB IDE	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/360[mAh]/TAMAZO LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]/TAMAZO	DCモータ 2 [個] / maxon gear 無し	赤外線センサ:10 [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) /	4輪 直径22mm 幅23mm 補助輪なし	24.5x15x5[mm] 312.9[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT026	銀鮫(シルバーシャーク) 中永 大輝 埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械部	メカ:二週間 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:5ヵ月 /ユニバーサル基板 ソフト:2ヵ月	MICROCHIP dspic30F4012 96[MHz] /48[kB] /2[kB] /1[kB]	MPLAB IDE	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/360[mAh]/タマゾー LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]/タマゾー	DCモータ 2 [個] / マクソン 無し	赤外線センサ:7 [個] / T N101C.3H / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) /	2輪 直径32mm 幅13mm 補助輪なし	155x173x110[mm] 357[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT027	Dolly'15R(ドリージュウゴアール) 大貫 篤 神奈川県立生田高校 パソコン研究部	メカ:一ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:一ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:三ヶ月	PIC系 /MICROCHIP PIC32MX250F128D 64[MHz] /128[kB] /32[kB] /64[kB]	XG32 独自ビルド+サクラエディタ	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/610[mAh]/ZIPPY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MABUCHI DCモータ 1 [個] / ダイセン	赤外線センサ:8 [個] / TPR-105F / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / ADCのICを使用し、マイコンとはSPI通信 エンコーダ:2 [個] / 自作 2015年版 / 光学式 / 通倍処理で一回転 768パルス	2輪 直径56mm 幅25mm 補助輪なし	170x140x90[mm] 460[g]	トレー スコー ス記憶 あり
RT028	エンデバー2015(エンデバーニマルイチゴ) 高橋 勝 長岡工業高校ロボット部OB	メカ:2ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:2ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:2ヶ月	AVR系 /Atmel ATmega328 16[MHz] /32[kB] /2[kB] /1[kB]	Arduino IDE	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/2000[mAh]/ハイペリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / タミヤ 無し	赤外線センサ:9 [個] / 浜松フォトニクス製 S7136 / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) /	2輪 直径53mm 幅19mm 補助輪なし	150x174x100[mm] 1200[g]	トレー スコー ス記憶 なし

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
RT029	ガルダイーグル(ガルダイーグル) 青木 琢人 静岡理科大学M.C.F.	メカ: / 電気: / ソフト:	/ [MHz] / [kB] / [kB] / [kB]		/ [セルor本]/[V]/ [mAh]/ / [セルor本]/[V]/ [mAh]/	0 [個] / 無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]	未回答
RT030	流星号(リュウセイゴウ) 鈴木 雄太 静岡理科大学M.C.F.	メカ:2週間 /オリジナル設計 機体 電気:1ヶ月 /ユニバーサル 基板(オリジナル設計) ソフト:1ヶ月	AVR系 /Atmel ATmega2560 16[MHz] /256[kB] / 8[kB] /4[kB]	vim, Arduino IDE(ビルド、 アップロード 用)	NiMH/ 4 [セルor 本]/4.8[V]/1900[mAh]/P anasonic NiMH/ 4 [セルor 本]/4.8[V]/1900[mAh]/P anasonic	DCモータ 2 [個] / MABUCHI MOTOR 無し	赤外線センサ:10 [個] / LBR-127HLD / ラインセン サ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径55mm 幅25mm 1輪 直径9mm 幅9mm	210x205x55[mm] 570[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT031	Jehu 3 David Otten Massachusetts Institute of Technology	メカ:1 year /オリジナル設計 機体 電気:1 year /オリジナルプリ ント基板 ソフト:1 year	PIC系 /MICROCHIP dsPIC33EP512GM306 30[MHz] /0[kB] /48[kB] / 512[kB]	MPLAB X IDE	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh]/Hy perion CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / Faulhaber 1024N003S 無し	赤外線センサ:1 [個] / Hamamatsu S3274 / ライン センサ(反射光量をAD変換)/ PSD sensor to detect position of line ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-6500 / デジタル値出 力型 / 3-axis gyro, 3-axis accelerometer エンコーダ:2 [個] / Faulhaber PA-100 / 光学式 / 2 channels, 100 lines per revolution その他:2 [個] / Analog Devices ADXL345, Maxim MAX21003 / Assist with distance measurement	4輪 直径 22.9mm 幅8.5mm 補助輪なし	71.1x143.5x57.5[m m] 110[g]	トレー スコー ス記憶 あり
RT032	Lamborghini Andres Bercovich / Javier Torres, Luis Fuenzalida Universidad Técnica Federico Santa María	メカ:2 years /グループの標 準設計機体、キット、その他 電気:1 years /ユニバーサル 基板(オリジナル設計) ソフト:2 years	AVR系 /Atmel Atmega 328p 16[MHz] /1[kB] /2[kB] / 32[kB]	Autodesk Inventor, Arduino IDE, EagleCAD	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh]/E- flite CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Pololu 無し	赤外線センサ:8 [個] / Fairchild / QRE1113GR / ラインセンサ(反射光量を AD変換) / Phototransistor output エンコーダ:2 [個] / Pololu / Magnetic Encoder / 磁気式 /	4輪 直径40mm 幅6mm 補助輪なし	10x14x40[mm] 80[g]	トレー スコー ス記憶 あり
RT033	Curious Ma Jeong Ho , Lee Gyeong Heon MAZE, Dankook Univ, Korea	メカ:6month /オリジナル設 計機体 電気:6month /ユニバーサル 基板(オリジナル設計) ソフト:6month	Ti Tms320f2809 100[MHz] /128[kB] / 16[kB] /0.257[kB]	Rom writer	LiPo/ 6 [セルor 本]/25.2[V]/650[mAh]/T urnigy nano-tech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Maxon-Motor 無し	赤外線センサ:12 [個] / AUK Semiconductor / si- 5312 / 距離センサ(反射光 量をAD変換) / その他:1 [個] / e2box / EBIMU-9DOFV2 / save the angle of the robot	2輪 直径65mm 幅27mm 補助輪なし	170x65x170[mm] 880[g]	Line Track
RT034	_666_ Yuk Keun Ho, Park Geon Ju MAZE, Dankook Univ. Korea	メカ:6 months /オリジナル設 計機体 電気:6 months /オリジナル プリント基板 ソフト:6 months	Texas Instruments TMS320F2809 100[MHz] /132[kB] / 18[kB] /128[kB]	source Insight	LiPo/ 2 [セルor 本]/8.4[V]/500[mAh]/Tu rnigy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Maxxon 無し	赤外線センサ:10 [個] / AUK/ST-3811 / 距離セン サ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / Invensense/ISZ-650 / /	2輪 直径25mm 幅17mm 補助輪なし	170x150x15[mm] 180[g]	トレー スコー ス記憶 あり

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
RT035	Diligent2 Meng Weilin Institute of Technical Education	メカ:3 /オリジナル設計機体 電気:3 /オリジナルプリント基板 ソフト:3	ARM系 /STmicro STM32F405 168[MHz] /512[kB] / 64[kB] /0[kB]	Solidworks and Keil	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh]/Ho bbyKing CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber DCモータ 1 [個] / Maxon	赤外線センサ:8 [個] / Vishay and TOAS // ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense / デジタル値出力型 /	4輪 直径25mm 幅15mm 補助輪なし	170x130x25[mm] 125[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT036	Starry-recon Goh Wen Feng Institute of Technical Education, Singapore	メカ:3 /グループの標準設計 機体、キット、その他 電気:3 /オリジナルプリント 基板 ソフト:6	ARM系 /STmicro STM32F405 168[MHz] /512[kB] / 64[kB] /0[kB]	Keil	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh]/Ho bbyKing CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber 無し	赤外線センサ:8 [個] / TOAS and VISHAY // ジャイロセンサ:1 [個] / Analog ADXRS642 //	2輪 直径25mm 幅15mm 補助輪なし	125x130x25[mm] 109[g]	Follow the line
RT037	Excel:RT-1 Khiew Tzong Yong Institute of Technical Education, Singapore	メカ: / 電気: / ソフト:	/	/	/ [セルor本]/[V]/ [mAh]/ / [セルor本]/[V]/ [mAh]/	0 [個] / 無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]	未回答
RT038	Scout-tracer Teo Jun Wei Institute of Technical Education, Singapore	メカ:3 /グループの標準設計 機体、キット、その他 電気:3 /オリジナルプリント 基板 ソフト:6	ARM系 /STmicro STM32F405 168[MHz] /512[kB] / 64[kB] /0[kB]	Keil	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh]/Ho bby King CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber 無し	赤外線センサ:8 [個] / TAOS and Vishay // ジャイロセンサ:1 [個] / Invensense MPU6000 //	2輪 直径25mm 幅15mm 補助輪なし	125x135x25[mm] 104.5[g]	Follow the eline
RT039	Amazing-Mach Hsuan-Sheng Lin & Ba-Xin Lin Lunghwa University Electronic Engineering	メカ:2015/04~05 /オリジナ ル設計機体 電気:2015/05~06 /オリジナ ルプリント基板 ソフト:2015/06~09	ARM系 /STmicro F405RGT6 168[MHz] /1024[kB] / 196[kB] /128[kB]	J-Link &Keil C	LiPo/ 2 [セルor 本]/8.4[V]/200[mAh]/hy perion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / faulhaber 無し	赤外線センサ:9 [個] / OSE-111 &TSL262 &CNB1001 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) エンコーダ:2 [個] / ENIE2- 400 / 磁気式 / On motor	4輪 直径20mm 幅10mm 補助輪なし	118x155x20[mm] 116[g]	トレー スコー ス記憶 あり
RT040	Gow-Diu Cai,Xin-Han / Cai,Yi-Zhan Lunghwa University of Science and Technology	メカ:in May 2014 /オリジナ ル設計機体 電気:in Apr 2014 /オリジナ ルプリント基板 ソフト:2014/5~2014/8	RX系 /Renesas RX62T 100[MHz] /256[kB] / 16[kB] /32[kB]		LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/120[mAh]/Hy perion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber 無し	赤外線センサ:6 [個] / OSE1L1&TSL262 / ラインセ ンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / STM(LY3100ALH) // エンコーダ:2 [個] / Faulhaber 1724's Encoder / 光学式 /	4輪 直径29mm 幅10mm 補助輪なし	130x122x29[mm] 108[g]	Encode r & Gyro estim ate
RT041	Slug II CHAO-WEI,CHEN Lunghwa University of Science and Technology	メカ:1 year /オリジナル設計 機体 電気:1 year /オリジナルプリ ント基板 ソフト:1 year	MICROCHIP dsPIC33FJ128MC804 8[MHz] /0[kB] /16[kB] / 256[kB]	MPLAB IDE	LiPo/ 2 [セルor 本]/8.4[V]/24040[mAh] /hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / faulhaber 無し	赤外線センサ:6 [個] / OSE1L1 / ラインセンサ(反 射光量をAD変換) / 可視光センサ:6 [個] / TSL- 262 / ラインセンサ(反射光 量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-6500 / デジタル値出 力型 / エンコーダ:2 [個] / hyperion / 磁気式 /	4輪 直径 25.3mm 幅10mm 補助輪なし	120x88x26[mm] 105[g]	トレー スコー ス記憶 あり

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
RT042	Beetle_SU Juing-Huei Su Lunghwa University of Science and Technology	メカ: 2 months / オリジナル設計機体 電気: 2 months / オリジナルプリント基板 ソフト: 2 years	MICROCHIP dsPIC 33E806 60[MHz] / 0[kB] / 64[kB] / 256[kB]	MPLAB IDE	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 200[mAh] / do n't know CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber 無し	赤外線センサ: 7 [個] / OSL1L1 / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / LY3100 // motion control エンコーダ: 2 [個] / Faulhaber / 磁気式 /	4輪 直径30mm 幅12mm 補助輪なし	120x100x20[mm] 120[g]	トレー スコー ス記憶 あり
RT043	Pico LIU,FONG-CHUN / WANG,WEN-LIANG Lunghwa University of Science and Technology	メカ: 1 months / オリジナル設計機体 電気: 2 months / オリジナルプリント基板 ソフト: 2 months	ARM系 / STmicro STM32F103RET6 8[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 512[kB]		LiPo / 2 [セルor本] / 8.4[V] / 240[mAh] / CyberPower CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 無し	赤外線センサ: 6 [個] / OSE1L1+TSL262 // エンコーダ: 2 [個] / EN_IE-400 // その他: 1 [個] / SV01A103AEA01B00 /	4輪 直径26mm 幅12mm 補助輪なし	170x150x7[mm] 154[g]	トレー スコー ス記憶 あり
RT044	Z&L Liu shizhao, Zhang xi Ngee Ann Polytechnic	メカ: 6 months / グループの標準設計機体、キット、その他 電気: 6 month / プリント基板 ソフト: 1 months	ARM系 / STmicro STM32F103RE 72[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 0[kB]	Eclipse	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 360[mAh] / Tahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber 無し	赤外線センサ: 16 [個] / Fairchild Semiconductor QRE1113GR / 距離センサ (反射光量をAD変換) / エンコーダ: 2 [個] / Faulhaber IE2-256 / 磁気式 /	4輪 直径26mm 幅11mm 補助輪なし	167x159.44x26[mm] 166[g]	トレー スコー ス記憶 あり
RT045	420Blazelt Pang Jia Jun Vernon, Xu Zhan Ngee Ann Polytechnic	メカ: 5 months / グループの標準設計機体、キット、その他 電気: 5 months / ユニバーサル基板 ソフト: 2 months	ARM系 / STmicro STM32F103RE 72[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 0[kB]	Eclipse	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 360[mAh] / Tahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber 無し	赤外線センサ: 14 [個] / Fairchild semiconductor QRE1113GR / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / STmicro LY3200ALH / AD変換して取込む / エンコーダ: 2 [個] / Faulhaber IE2-256 / 磁気式 /	4輪 直径26mm 幅10mm 補助輪なし	122x150x25[mm] 165[g]	トレー スコー ス記憶 あり
RT046	Ning3 Ng Beng Kiat Ngee Ann Polytechnic	メカ: 1mth / オリジナル設計機体 電気: 1mth / オリジナルプリント基板 ソフト: 3mth	ARM系 / STmicro stm32f407 64[MHz] / 1024[kB] / 128[kB] / 0[kB]		LiPo / 2 [セルor本] / 3.6[V] / 250[mAh] / HobbyKing CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber 無し	赤外線センサ: 15 [個] / QRE1113 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / ST LY3200 / AD変換して取込む / エンコーダ: 2 [個] / Faulhaber IE2-256 / 磁気式 /	2輪 直径24mm 幅12mm 補助輪なし	16x16x24[mm] 120[g]	トレー スコー ス記憶 あり
RT047	吾輩はロボである(ワガハイハロボデアル) 伊藤 寛子 渋谷教育学園幕張中学校電気部	メカ: 2015.5 ~ / グループの標準設計機体、キット、その他 電気: 2015.5 ~ / ユニバーサル基板 ソフト: 2015.7 ~	PIC系 / MICROCHIP pic18f1320 40[MHz] / 8[kB] / 0.256[kB] / 0.256[kB]	秋月開発ソフト	その他 / 6 [セルor本] / 1.2[V] / 1900[mAh] / パナソニック CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / タミヤ 無し	赤外線センサ: 6 [個] / ローム社製 RPR-220 / ラインセンサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径55mm 幅25mm 1輪 直径5mm 幅5mm	210x160x120[mm] 535[g]	トレー スコー ス記憶 なし

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
RT048	一号(イチゴウ) 吉川 公基 渋谷教育学園幕張中学校電気部	メカ:10時間 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:40時間 /オリジナルプリント基板 ソフト:30分	PIC系 /MICROCHIP PIC800[MHz] /8[kB] /8[kB] /8[kB]	GCC	その他/ 6 [セルor本]/7[V]/800[mAh]/東芝 その他/ 6 [セルor本]/7[V]/800[mAh]/東芝	DCモータ 2 [個] / タミヤ 無し	赤外線センサ:3 [個] / フォトセンサ / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径60mm 幅30mm 1輪 直径6mm 幅12mm	280x200x100[mm] 450[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT049	あき(アキ) 藤井 ゆりあ 渋谷教育学園幕張中学校電気部	メカ:約7ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:約7ヶ月 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:約7ヶ月	PIC系 /MICROCHIP pic18f1320 40[MHz] /8[kB] /0.2[kB] /0.2[kB]	MPLAB X	その他/ 6 [セルor本]/5[V]/1900[mAh]/ene loop CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / タミヤ 無し	赤外線センサ:3 [個] / ローム社製RPR-220 / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) /	2輪 直径50mm 幅25mm 補助輪なし	250x100x150[mm] 530[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT050	クワガタ(クワガタ) 長島 大来 渋谷教育学園幕張中学校電気部	メカ:3か月 /オリジナル設計機体 電気:3か月 /ユニバーサル基板 ソフト:1日	PIC系 /MICROCHIP PIC18F1320 40[MHz] /8[kB] /256[kB] /256[kB]	MPLABX	NiMH/ 6 [セルor本]/5[V]/1900[mAh]/パナソニック NiMH/ 6 [セルor本]/5[V]/1900[mAh]/パナソニック	DCモータ 2 [個] / Mabuchi 無し	赤外線センサ:3 [個] / 不明 / /	2輪 直径37mm 幅15mm 1輪 直径29mm 幅20mm	248x115x108[mm] 530[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT051	マイケル(マイケル) コンドカル ウツシヨ 渋谷教育学園幕張高等学校物理部	メカ:1ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:2週間 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:2週間	PIC系 /MICROCHIP DSPIC30F4013 50[MHz] /48[kB] /1[kB] /2[kB]	MPLABX	LiPo/ 3 [セルor本]/12.6[V]/1000[mAh]/TURNIGY CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Orientalmotor 無し	赤外線センサ:7 [個] / RPR220 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径27mm 幅7mm 補助輪なし	140x110x90[mm] 500[g]	トレー スコー ス記憶 あり
RT052	トキ 3344(トキ サンサンヨンヨン) 大鶴 啓介 渋谷教育学園幕張高等学校物理部	メカ:4か月 /オリジナル設計機体 電気:4か月 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:3か月	SH系 /Renesas SH7125 50[MHz] /128[kB] /8[kB] /0[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/1000[mAh]/Turnigy CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモーター 無し	赤外線センサ:7 [個] / ROHM製 RPR-220 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径51mm 幅7mm 補助輪なし	180x149x126[mm] 910[g]	トレー スコー ス記憶 あり
RT053	北斗星(ホクトセイ) 重田 悠希 渋谷教育学園幕張高等学校物理部	メカ:9/1~ /オリジナル設計機体 電気:9/1~ /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:9/1~	ARM系 /STmicro STM32F103RCT6 72[MHz] /256[kB] /48[kB] /0[kB]	GCC	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/1000[mAh]/Turnigy CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Orientalmotor 無し	赤外線センサ:8 [個] / TPR-105 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径50mm 幅10mm 補助輪なし	120x130x100[mm] 800[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT054	走るこぶたくん(ハシルコブタクン) 田部井 一浩 渋谷教育学園渋谷中学高等学校理科部(渋幕ではありません)	メカ:1 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1 /キット、その他 ソフト:1	1 1 1[MHz] /1[kB] /1[kB] /1[kB]	1	その他/ 1 [セルor本]/1[V]/1[mAh]/1 その他/ 1 [セルor本]/1[V]/1[mAh]/1	1 4 [個] / 1 無し	その他:1 [個] / 1 / 1	4輪 直径1mm 幅1mm 補助輪なし	1x1x1[mm] 1[g]	1
RT055	Switch(スイッチ) 園部 雄万 今年はしっかりと走る会	メカ:1か月 /オリジナル設計機体 電気:1か月 /プリント基板 ソフト:1か月	SH系 /Renesas SH7125 50[MHz] /128[kB] /8[kB] /0[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 4 [セルor本]/14.8[V]/480[mAh]/HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON 無し	赤外線センサ:12 [個] / TPR-105 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / AD変換器を共用(2個ずつ) エンコーダ:2 [個] / MAXON / 光学式 /	2輪 直径22mm 幅9mm 補助輪なし	113x135x50[mm] 400[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT056	レシプロ麦茶(レシプロムギチャ) 秋山 剛毅 青山学院大学ロボコンプロジェクト	メカ:勝彦 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:剛毅 /ユニバーサル基板 ソフト:剛毅	H8系 /日立 AKI-3694 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[kB]	GCC	LiPo/ 1 [セルor本]/7.4[V]/1200[mAh]/S.T.L JAPAN CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / マブチ 無し	赤外線センサ:8 [個] / RPR220 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径55mm 幅25mm 補助輪なし	140x120x70[mm] 300[g]	トレー スコー ス記憶 なし

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
RT057	Nyanpax(ニャンボックス) 出射 幹也 青山学院大学ロボコンプロジェクト	メカ:1年 /オリジナル設計機体 電気:1年 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:1年	ARM系 /Renesas STM32F407VGT6 168[MHz] /1000[kB] / 192[kB] /0[kB]	GCC	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/1200[mAh]/S TLJAPAN LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/1200[mAh]/S TLJAPAN	DCモータ 2 [個] / マブチモーター 無し	赤外線センサ:2 [個] / RPR220 / ラインセンサ(反 射光量をAD変換) / CCDセンサ:1 [個] / TOSHIBA, TCD1205D / 1次 元カメラ	2輪 直径40mm 幅15mm 補助輪なし	150x100x50[mm] 300[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT058	カラメ梅ぼし丸(カラメウメボシマル) 土橋 徹平 青山学院大学	メカ:3ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:3ヶ月 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:2ヶ月	AVR系 /Atmel ATmega2560 16[MHz] /256[kB] / 8[kB] /4[kB]	Arduino IDE	その他/ 1 [セルor 本]/7.4[V]/400[mAh]/ア ールティーロボットショッ プ CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 千石電商 無し	赤外線センサ:7 [個] / 秋月 電子 / 距離センサ(反射光 量をAD変換) /	2輪 直径58mm 幅15mm 2輪 直径58mm 幅15mm	240x155x80[mm] 416[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT059	X-1(エックスワン) 佐藤 雄飛 青山学院大学	メカ:3ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:3ヶ月 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:3ヶ月	H8系 /Renesas 3694F 12.5[MHz] /32[kB] / 2[kB] /14[kB]	GCC	LiPo/ 1 [セルor 本]/7.4[V]/400[mAh]/不 明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / タミヤ 無し	赤外線センサ:5 [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) /	2輪 直径58mm 幅18mm 補助輪なし	195x174x134[mm] 604[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT060	ぼりえんぺらー(ポリエンペラー) 古賀 典知 ポリテクカレッジ島根	メカ:3 /グループの標準設計 機体、キット、その他 電気:3 /プリント基板 ソフト:3	PIC系 /MICROCHIP 16F or 18F or 24F 10[MHz] /5[kB] /5[kB] / 5[kB]	MPLAB X IDE	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/320[mAh]/HY PERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON JAPAN 無し	赤外線センサ:10 [個] / GENIXTEK CORP. / 距離セ ンサ(反射光量をAD変換) 距離センサ(PSDなど反射 光位置をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / stmicroelectronics life augmented / AD変換して取 込む / エンコーダ:2 [個] / MAXON JAPAN / 光学式 /	4輪 直径10mm 幅10mm 1輪 直径10mm 幅10mm	25x25x25[mm] 250[g]	独自法
RT061	KNCT-RT1(ケイエヌシーティー アールティーワン) 葉山 清輝 熊本高等専門学校 葉山研究室	メカ:2日+修理たびたび /オ リジナル設計機体 電気:5日+修理たびたび /オ リジナルプリント基板 ソフト:こつこつと4年目	SH系 /Renesas SH2-7125 12[MHz] /128[kB] / 8[kB] /0[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/200[mAh]/SU NPU CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / ミニモータ1717 無し	赤外線センサ:7 [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] / ベス トテクノロジー、型式不明 / A D変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / モータ内 蔵 / /	4輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし	95x150x25[mm] 105[g]	トレー スコー ス記憶 あり
RT062	リーネア カスタム(リーネア カ スタム) 田中 駿佑 MebiAs	メカ:2カ月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:5カ月 /ユニバーサル 基板 ソフト:3カ月	H8系 /Renesas 3694F 20[MHz] /8[kB] /0.5[kB] / 0[kB]	Best Technology 開発ソフト	LiPo/ 1 [セルor 本]/7.4[V]/1200[mAh]/S. T.L JAPAN LiPo/ 1 [セルor 本]/7.4[V]/1200[mAh]/S. T.L JAPAN	DCモータ 2 [個] / マブチモーター 無し	赤外線センサ:8 [個] / Appendix, rpr-220 / ライン センサ(反射光量をAD変換)/	2輪 直径51mm 幅20mm 1輪 直径30mm 幅30mm	200x160x40[mm] 283[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT063	おこじょ(オコジョ) 浅野 俊昭 千葉県立東総工業高等学校	メカ:2週間 /グループの標 準設計機体、キット、その他 電気:2週間 /オリジナルプ リント基板 ソフト:0	0 0 0[MHz] /0[kB] /0[kB] / 0[kB]	リレーシー ケンス制御 のため未使 用	アルカリ乾電池/ 5 [セル or本]/4.5[V]/0[mAh]/各 社 CPU関係と共用	DCモータ 1 [個] / マブチ 無し	赤外線センサ:6 [個] / オム ロン、EE-SB5 / ラインセン サ(反射光量を2値化変換) /	2輪 直径32mm 幅17mm 2輪 直径30mm 幅10mm	230x230x120[mm] 230[g]	トレー スコー ス記憶 なし

予選ゼッケン	ロボット／参加者／所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック／ProgramROM／ RAM／DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪／ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ 重量	アルゴリズム
RT064	スカイレイカー2型(スカイレイカーニガタ) 伊藤 ひさし 個人	メカ:3ヶ月くらい／オリジナル設計機体 電気:3ヶ月くらい／ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:3ヶ月くらい	RX系 /Renesas RX62N 96[MHz] /384[kB] /32[kB] /0[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 2 [セルor本] /7.4[V]/400[mAh]/不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 RCサーボモータ 1 [個] / Zebra?	赤外線センサ:5 [個] / 秋月 で売っていたやつです / ラ インセンサ(反射光量を2値 化変換) /	4輪 直径0mm 幅0mm 補助輪なし	200x160x80[mm] 200[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT065	ジャンヌ・ダルク(ジャンヌダルク) 長谷川 愛斗 新潟コンピュータ専門学校	メカ:1年 /オリジナル設計機 体 電気:1年 /ユニバーサル基 板 ソフト:1年	SH系 /Renesas RX62T 10[MHz] /256[kB] / 256[kB] /256[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 3 [セルor本] /11.1[V]/120[mAh]/ ハイパーイオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon 無し	赤外線センサ:11 [個] / 浜 松ホトニクス / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ST マイクロ / デジタル値出力 型 /	4輪 直径15mm 幅10mm 補助輪なし	150x140x50[mm] 250[g]	トレー スコー ス記憶 あり
RT066	フランチェスカ(フランチェスカ) 高橋 優介 新潟コンピュータ専門学校	メカ:1年 /オリジナル設計機 体 電気:1年 /ユニバーサル基 板 ソフト:1年	RX系 /Renesas RX62T 10[MHz] /256[kB] / 300[kB] /256[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 3 [セルor本] /12[V]/120[mAh]/ハ イパーイオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon 無し	赤外線センサ:11 [個] / 浜 松ホトニクス / 距離センサ(反射光量をAD変換) 距離セ ンサ(PSDなど反射光位置を AD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ST マイクロ / デジタル値出力 型 /	2輪 直径40mm 幅30mm 補助輪なし	125x140x4[mm] 200[g]	トレー スコー ス記憶 あり
RT067	Futura Itwt. I(フーツライトウエ イトイチゴウ) 味香 啓佑 筑波大学WORD編集部	メカ:1ヶ月 /オリジナル設計 機体 電気:1ヶ月 /ユニバーサル 基板(オリジナル設計) ソフト:1ヶ月	PIC系 /MICROCHIP pic32mx250f128b 40[MHz] /128[kB] /32[kB] /0[kB]	XC32	LiPo/ 3 [セルor本] /11.1[V]/1000[mAh]/ Tarnigy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / マブチ 無し	赤外線センサ:6 [個] / TPR-105 / ラインセンサ(反 射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / TPR- 105 / 光学式 /	2輪 直径30mm 幅10mm 補助輪なし	120x120x80[mm] 150[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT068	銀雲雀2(ギンヒバリ ツー) 山口 辰久	メカ:1日 /グループの標準設 計機体、キット、その他 電気:0日 /キット、その他 ソフト:3週間	ARM系 /Xilinx Zynq 667[MHz] /0[kB] / 262144[kB] /4194304[kB]	GCC	LiPo/ 3 [セルor本] /11.1[V]/180[mAh]/T urnigy CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / 不明 無し	CCDセンサ:2 [個] / 不明 / 姿勢制御、位置推定、ライ ン追従用 その他:1 [個] / 超音波セン サー / 高度計	4輪 直径50mm 幅1mm 補助輪なし	183x183x60[mm] 75[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT069	トレ三郎(トレザブロー) 小川 靖夫	メカ:数週間 /オリジナル設 計機体 電気:数週間 /オリジナルプ リント基板 ソフト:数年	R8C/M16/M32系 /Renesas R8C/36M 16[MHz] /128[kB] /10[kB] /2[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 5 [セルor本] /18.5[V]/600[mAh]/T hunderpower CPU関係と共用	ステッピングモ ータ 2 [個] / 多摩 川精機 無し	可視光センサ:9 [個] / OptoSupply+浜ホト / ライン センサ(反射光量をAD変換)/ 赤	2輪 直径51mm 幅5mm 補助輪なし	200x170x85[mm] 600[g]	トレー スコー ス記憶 あり
RT070	自律機械(ジリツマシーン) 前村 凌佑 芝浦工業大学SRDC	メカ:4ヶ月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:4ヶ月 /キット、その他 ソフト:4ヶ月	ARM系 /STmicro STM32F103RET6 40[MHz] /512[kB] /64[kB] /512[kB]	Eclipse	NiMH/ 12 [セルor本] /14.4[V]/13200[mAh] /better power CPU関係と共用	ステッピングモ ータ 2 [個] / オリ エンタルモーター 無し	赤外線センサ:7 [個] / RPR -220、ローム / 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) /	2輪 直径54mm 幅8mm 補助輪なし	195x150x800[mm] 925[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT071	ドルフィン号(ドルフィンゴウ) 和泉 怜 芝浦工業大学SRDC	メカ:1か月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:1か月 /プリント基板 ソフト:3か月	ARM系 /STmicro STM32F103RET6 40[MHz] /512[kB] /64[kB] /512[kB]	eclipse	NiMH/ 12 [セルor本] /14.4[V]/13200[mAh] /better power CPU関係と共用	ステッピングモ ータ 2 [個] / オリ エンタルモーター 無し	赤外線センサ:7 [個] / ロー ム RPR-220 / 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) /	2輪 直径54mm 幅9mm 補助輪なし	160x150x80[mm] 950[g]	トレー スコー ス記憶 なし

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
RT072	MDK-1(エムディーケーワン) 小池 一輝 芝浦工業大学SRDC	メカ:一ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:一ヶ月 /プリント基板 ソフト:二ヶ月	ARM系 /STmicro STM32F103RET6 40[MHz] /512[kB] /64[kB] /512[kB]	Eclipse	NiMH/ 12 [セルor本]/14.4[V]/800[mAh]/better power CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモーター 無し	赤外線センサ:7 [個] / ローム RPR-220 / 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) /	2輪 直径55mm 幅8mm 補助輪なし	173x167x83[mm] 935[g]	トレース コース記憶 なし
RT073	jiggling wagon(ジグリングワゴン) 市原 海渡 芝浦工業大学SRDC	メカ:7日 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:7日 /プリント基板 ソフト:12日	ARM系 /STmicro STM32F103RET6 40[MHz] /512[kB] /64[kB] /512[kB]	Eclipse	NiMH/ 12 [セルor本]/14.4[V]/13200[mAh]/better power CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモーター 無し	赤外線センサ:7 [個] / ローム RPR-220 / 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) /	2輪 直径55mm 幅8mm 補助輪なし	198x15x88[mm] 960[g]	トレース コース記憶 なし
RT074	雷(ライ) 牧野 紗依 芝浦工業大学SRDC	メカ:1ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月 /プリント基板 ソフト:2ヶ月	ARM系 /STmicro STM32F103RET6 40[MHz] /512[kB] /64[kB] /512[kB]	Eclipse	NiMH/ 12 [セルor本]/14.4[V]/13200[mAh]/Better Power CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモーター 無し	赤外線センサ:7 [個] / ローム、RPR-220 / 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) /	2輪 直径54mm 幅9mm 補助輪なし	175x150x85[mm] 935[g]	トレース コース記憶 なし
RT075	Beslippy900(ピースリッパリキユウヒャク) 益子 泰博 芝浦工業大学SRDC	メカ:1ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月 /プリント基板 ソフト:1ヶ月	ARM系 /STmicro STM32F103RET6 40[MHz] /512[kB] /64[kB] /512[kB]	Eclipse	NiMH/ 12 [セルor本]/14.4[V]/13200[mAh]/Better power CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Oriental motor 無し	赤外線センサ:7 [個] / ローム、RPR-220 / 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) /	2輪 直径57mm 幅9mm 補助輪なし	155x150x120[mm] 900[g]	トレース コース記憶 なし
RT076	四暗刻(スーアンコウ) 石澤 幹生 芝浦工業大学SRDC	メカ:一か月 /オリジナル設計機体 電気:一か月 /ユニバーサル基板 ソフト:二か月	ARM系 /STmicro STM32F103RET6 40[MHz] /512[kB] /64[kB] /512[kB]	Eclipse	NiMH/ 12 [セルor本]/14.4[V]/13200[mAh]/BETTER POWER CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモーター 無し	赤外線センサ:7 [個] / RPR-220 / 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) /	2輪 直径54mm 幅9mm 補助輪なし	220x155x80[mm] 950[g]	トレース コース記憶 なし
RT077	STRIX RMA(ストリックスアールエムイー) 野村 太一 芝浦工業大学SRDC	メカ: / 電気: / ソフト:	/ [MHz] / [kB] / [kB] / [kB]		/ [セルor本]/[V]/[mAh]/ / [セルor本]/[V]/[mAh]/	0 [個] / 無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]	未回答
RT078	TRT-1(ティーアールティーイチ) 高取 大樹 芝浦工業大学SRDC	メカ:4ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:4ヶ月 /プリント基板 ソフト:4ヶ月	ARM系 /STmicro STM32F103RET6 40[MHz] /512[kB] /64[kB] /512[kB]	Eclipse	NiMH/ 12 [セルor本]/14.4[V]/13200[mAh]/Better power CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモーター 無し	赤外線センサ:7 [個] / ローム、RPR-220 / 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) /	2輪 直径54mm 幅8mm 補助輪なし	163x151x78[mm] 930[g]	トレース コース記憶 なし
RT079	HC-2(エイチシーツー) 朝倉 裕也 長野県工科短期大学校	メカ:4ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:4ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:4ヶ月	H8系 /Renesas H8/36064G 12[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/360[mAh]/tahmazo LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/600[mAh]/tahmazo	DCモータ 2 [個] / マブチ DCモータ 1 [個] / マブチ	赤外線センサ:8 [個] / ヴィストン株式会社、VS-IX010 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) /	4輪 直径0mm 幅0mm 補助輪なし	220x230x165[mm] 515[g]	トレース コース記憶 なし
RT080	ポップシーブ21改(ポップシーブニジュウイチ カイ) 志村 崇 東京農工大学	メカ: / 電気: / ソフト:	/ [MHz] / [kB] / [kB] / [kB]		/ [セルor本]/[V]/[mAh]/ / [セルor本]/[V]/[mAh]/	0 [個] / 無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]	未回答

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
RT081	鳩秋(キウシュウ) 小村 竜則 東京電機大学理工学部 学術 文化部会ロボット研究会部	メカ:2ヶ月 /オリジナル設計 機体 電気:2ヶ月 /オリジナルプリ ント基板 ソフト:2週間	AVR系 /Atmel attiny861a 8[MHz] /8[kB] /0.5[kB] / 0.5[kB]	atmel studio	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/360[mAh]/Ta hmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon 無し	赤外線センサ:6 [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) / エンコーダ:2 [個] / パナソ ニック、CNZ1023 / 光学式 / 平歯車に穴を空けて、フォ トインタラプタで読んでます。	2輪 直径25mm 幅12mm 補助輪なし	100x150x22[mm] 140[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT082	strayed(ストレイド) 鈴木 遥華 東京電機大学理工学部 学術 文化部会ロボット研究会部	メカ:6か月 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:6か月 /プリント基板 ソフト:6か月	AVR系 /Atmel ATmega168p 0~20[MHz] /16[kB] / 1[kB] /0.5[kB]	GCC	LiPo/ 1 [セルor 本]/7.4[V]/360[mAh]/Ta hmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / タミヤ 無し	赤外線センサ:6 [個] / S7136 / ラインセンサ(反射 光量を2値化変換) /	2輪 直径35mm 幅15mm 補助輪なし	160x160x60[mm] 160[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT083	電腦一号(デンノウイチゴウ) 中里 紀之 東京電機大学理工学部 学術 文化部会ロボット研究会部	メカ:2週間 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:2週間 /オリジナルプリ ント基板 ソフト:1ヶ月	AVR系 /Atmel ATmega88 1[MHz] /8[kB] /1[kB] / 0.512[kB]	AVRStudio	その他/ 2 [セルor 本]/6[V]/220[mAh]/不明 NiMH/ 6 [セルor 本]/7.2[V]/1900[mAh]/P anasonic	DCモータ 2 [個] / TAMIYA 無し	赤外線センサ:6 [個] / 光変 調型フォトIC,S7136 //	2輪 直径34mm 幅15mm 補助輪なし	240x70x90[mm] 620[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT084	B(ベー) 若松 駿輔 明星大学飯島研究室	メカ: 電気: ソフト:	/	/	/ [セルor本]/[V]/ [mAh]/ / [セルor本]/[V]/ [mAh]/	0 [個] / 無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]	未回答
RT085	Θ X O : III(エコースリー) 猪野 貴之 からくり工房 A:Mac	メカ:1ヶ月 /オリジナル設計 機体 電気:2ヶ月 /オリジナルプリ ント基板 ソフト:1年	RX系 /Renesas RX621 96[MHz] /512[kB] /96[kB] /32[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/480[mAh]/ ハイベリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON 無し	赤外線センサ:7 [個] / PARA LIGHT ELECTRONICS L- 51ROPT1D1 / ラインセンサ (反射光量をAD変換) /	4輪 直径28mm 幅24mm 補助輪なし	180x180x40[mm] 350[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT086	SimpleTracerMKZ(シンプルト レーサーマカイゾウ) 中島 史敬	メカ:2ヶ月 /オリジナル設計 機体 電気:2ヶ月 /キット、その他 ソフト:1ヶ月	SH系 /Renesas SH7137 80[MHz] /256[kB] /16[kB] /256[kB]	Best Technology 開発ソフト	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/240[mAh]/H yperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber M1331T006SR 無し	赤外線センサ:10 [個] / LBR-127HLD / ラインセン サ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / Analog Devices ADXRS610 / AD変換して取 込む / エンコーダ:2 [個] / Faulhaber, IE2-400 / 磁気 式 /	4輪 直径27mm 幅10mm 補助輪なし	125x150x32[mm] 188[g]	トレー スコー ス記憶 あり

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
RT087	玄武(ゲンブ) 山田 真 福井大学 からくり工房I.Sys	メカ:1か月 /オリジナル設計 機体 電気:1か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:3か月	RX系 /Renesas RX631 96[MHz] /2000[kB] / 256[kB] /32[kB]	秋月開発ソフト	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/260[mAh]/Tu rnigy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 無し	赤外線センサ:12 [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] / Invensense,MPU9250 // エンコーダ:2 [個] / FAULHABER,IE2-400 / 磁 気式 / その他:1 [個] / Avago,ADNS-9800 / 移動距 離計測	4輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし	140x160x24[mm] 155[g]	トレー スコー ス記憶 あり
RT088	zephyr(ゼファー) 栗山 凌一 福井大学 からくり工房I.Sys	メカ:2ヶ月 /オリジナル設計 機体 電気:一ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:3週間	SH系 /Renesas SH7125 48[MHz] /64[kB] /8[kB] / 0[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/260[mAh]/na no-tech CPU関係と共用	DCモータ 1 [個] / ポルテスキャップ RCサーボモータ 1 [個] / 不明	赤外線センサ:4 [個] / LBR- 127HLD / ラインセンサ(反 射光量をAD変換) /	2輪 直径55mm 幅25mm 補助輪なし	200x100x180[mm] 200[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT089	CREA+E(クリエイト) 武市 英之 福井大学 からくり工房I.Sys	メカ:1月 /オリジナル設計機 体 電気:1週 /オリジナルプリント基板 ソフト:3週	RX系 /Renesas 631 100[MHz] /2000[kB] / 256[kB] /32[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh]/na no-tech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 無し	赤外線センサ:8 [個] / LBR127 / 距離センサ(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:2 [個] / IE2- 400 / 磁気式 /	2輪 直径27mm 幅10mm 補助輪なし	110x110x20[mm] 140[g]	トレー スコー ス記憶 あり
RT090	AStrace(アストレース) 浅川 英慶 福井大学 からくり工房I.Sys	メカ:1ヶ月 /オリジナル設計 機体 電気:2ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:2ヶ月	RX系 /Renesas RX631 100[MHz] /2048[kB] / 256[kB] /32[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/200[mAh]/不 明 CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / 不明 無し	赤外線センサ:13 [個] / TPR-105F,不明 / ラインセン サ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / L3GD20 / デジタル値出力 型 / エンコーダ:2 [個] / 自作 / 光学式 /	2輪 直径20mm 幅8mm 補助輪なし	120x150x20[mm] 70[g]	トレー スコー ス記憶 あり
RT091	Starter(スターター) 花井 響 福井大学 からくり工房I.Sys	メカ: / 電気: / ソフト:	/ [MHz] / [kB] / [kB] / [kB]		/ [セルor本]/[V]/ [mAh]/ /[セルor本]/[V]/ [mAh]/	0 [個] / 無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]	未回答
RT092	楓(カエデ) 赤尾 健太 福井大学 からくり工房I.Sys	メカ:1か月 /オリジナル設計 機体 電気:1か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:3か月	RX系 /Renesas RX631 96[MHz] /2000[kB] / 256[kB] /32[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/120[mAh]/hy perion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 無し	赤外線センサ:8 [個] / LBR127-HLD / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU9250 // エンコーダ:2 [個] / IE2- 400 //	4輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし	150x140x40[mm] 140[g]	トレー スコー ス記憶 あり

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
RT093	NS-build(エヌエスビルド) 野村 慎之介 福井大学 からくり工房1.Sys	メカ:4ヶ月 /オリジナル設計 機体 電気:4ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:4ヶ月	RX系 /Renesas RX62T 96[MHz] /256[kB] /16[kB] /32[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/260[mAh]/nanotech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 無し	赤外線センサ:10 [個] / 不明 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER / 磁気式 /	4輪 直径24mm 幅12mm 補助輪なし	180x123x24[mm] 150[g]	トレース コース記憶あり
RT094	Lily(リリー) 長田 理希 福井大学 からくり工房1.Sys	メカ:2か月 /オリジナル設計 機体 電気:1か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:1か月	RX系 /Renesas RX631 96[MHz] /512[kB] /256[kB] /32[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/260[mAh]/nanotech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 無し	赤外線センサ:8 [個] / LBR-127 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU9250 / デジタル値出力型 / エンコーダ:1 [個] / IE2-400 / 磁気式 /	4輪 直径27mm 幅10mm 補助輪なし	150x160x50[mm] 140[g]	トレース コース記憶あり
RT095	T.T ~月光~(タカヤナギトレーサー ゲッコウ) 高柳 智 福井大学 からくり工房1.Sys	メカ:1か月 /オリジナル設計 機体 電気:1か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:3か月	RX系 /Renesas R5F562TADDFP 80[MHz] /256[kB] /16[kB] /32[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/120[mAh]/hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 無し	赤外線センサ:9 [個] / LBR-127 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense MPU9250 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER IE2-400 / 磁気式 /	4輪 直径26mm 幅10mm 補助輪なし	120x140x30[mm] 130[g]	トレース コース記憶あり
RT096	文鎮(ブンチン) 外間 立洋	メカ: / 電気: / ソフト:	/ [MHz] / [kB] / [kB] / [kB]		/ [セルor本]/[V]/[mAh] / / [セルor本]/[V]/[mAh] /	0 [個] / 無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]	未回答
RT097	シリコン・スピリット(暫定版)(シリコン・スピリット ザンテイバン) 松田 正裕	メカ: / 電気: / ソフト:	/ [MHz] / [kB] / [kB] / [kB]		/ [セルor本]/[V]/[mAh] / / [セルor本]/[V]/[mAh] /	0 [個] / 無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]	未回答
RT098	Undecided(アンディサイドッド) 辻本 友樹 京大機械研究会	メカ:4週間 /オリジナル設計 機体 電気:5週間 /オリジナルプリント基板 ソフト:3週間	ARM系 /STmicro STM32F411RE 96[MHz] /0[kB] /128[kB] /512[kB]	mbed	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/180[mAh]/Turnigy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber 無し	赤外線センサ:10 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IE2-400 / 磁気式 /	4輪 直径24mm 幅11mm 補助輪なし	80x140x24[mm] 200[g]	トレース コース記憶あり
RT099	烈華 肆(レッカ) 市野塚 朝 電通大ロボメカ工房OB	メカ: / 電気: / ソフト:	/ [MHz] / [kB] / [kB] / [kB]		/ [セルor本]/[V]/[mAh] / / [セルor本]/[V]/[mAh] /	0 [個] / 無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]	未回答

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
RT100	Fomula sonic(フォーミュラ ソニック) 横山 浩一郎 電気通信大学ロボメカ工房 ランサー部隊	メカ:1ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:1ヶ月	ARM系 /NXP LPC1549 72[MHz] /256[kB] /36[kB] /4[kB]	LPCXpresso	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/240[mAh]/Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / STL JAPAN 無し	赤外線センサ:10 [個] / BPW16N / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-6500 / デジタル出力型 / エンコーダ:2 [個] / REL18-100BP / 光学式 /	4輪 直径24mm 幅10mm 補助輪なし	100x140x30[mm] 200[g]	トレー スコー ス記憶 あり
RT101	goemon(ゴエモン) 谷口 匠 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:一ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:一ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:一ヶ月	RX系 /Renesas RX220 32[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/850[mAh]/HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / マブチ 無し	赤外線センサ:6 [個] / RPR220 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径45mm 幅20mm 補助輪なし	160x130x80[mm] 270[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT102	polka(ボルカ) 相澤 理佳 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:2日 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2週間 /ユニバーサル基板 ソフト:1ヶ月	RX系 /Renesas RX220 32[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[kB]	GCC	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/850[mAh]/HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / タミヤ 無し	赤外線センサ:6 [個] / RPR220 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径50mm 幅30mm 補助輪なし	170x140x70[mm] 250[g]	トレー スコー ス記憶 あり
RT103	caby(キャビー) 岸田 貴光 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:2か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2か月半 /ユニバーサル基板 ソフト:2か月	RX系 /Renesas rx220 32[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/350[mAh]/robin CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 無し	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) / エンコーダ:2 [個] / FAULHABERIE2-400 / 磁気式 /	4輪 直径22mm 幅7mm 補助輪なし	120x150x40[mm] 230[g]	トレー スコー ス記憶 あり
RT104	C.E.O.chicane(シーイーオーシケイン) 尾鷲 真士 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:半月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3か月 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:2か月	AVR系 /Atmel ATmega328P 16[MHz] /32[kB] /2[kB] /1[kB]	Arduino IDE	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/350[mAh]/ROBIN CPU関係と共用	DCモータ 1 [個] / TAMIYA RCサーボモータ 1 [個] / Futaba	赤外線センサ:6 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:1 [個] / COPAL RE-12D / 光学式 /	4輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし	200x120x5[mm] 200[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT105	DasonTracer4WDS(ダソントレーサー フォーダブリューディーエス) 小玉 隆志 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:1ヶ月半 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:2週間	ARM系 /NXP LPC1114FN28/02 12[MHz] /0[kB] /4[kB] /32[kB]	mbed オンラインコンパイラ	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/730[mAh]/THUNDER POWER CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / ヒロボー RCサーボモータ 2 [個] / corona	赤外線センサ:8 [個] / TPR-105F / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:1 [個] / REL18 / 光学式 /	4輪 直径22mm 幅11mm 補助輪なし	200x150x50[mm] 500[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT106	fennec(フェネック) 小澤 正行 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:一か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:一か月 /ユニバーサル基板 ソフト:一か月	RX系 /Renesas RX220 32[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/850[mAh]/HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / マブチ 無し	赤外線センサ:6 [個] / RPR220 / 距離センサ(反射光量をAD変換) ラインセンサ(反射光量を2値化変換) /	2輪 直径45mm 幅20mm 補助輪なし	160x130x80[mm] 270[g]	トレー スコー ス記憶 なし

予選ゼッケン	ロボット／参加者／所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック／ProgramROM／ RAM／DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪／ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ 重量	アルゴリズム
RT107	Defiant Mk-VI(ディファイアント マークシックス) 千田 健斗 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:2015年4月から5月 / オリジナル設計機体 電気:2015年2月から4月 / オリジナルプリント基板 ソフト:2015年5月から10月	PIC系 / MICROCHIP dsPIC30F4011 40[MHz] / 48[kB] / 2[kB] / 1[kB]	mplab ide	LiPo / 1 [セルor 本] / 3.7[V] / 120[mAh] / 京 商 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 無し	赤外線センサ:5 [個] / TPR-105F, GP2Y0A21YK / 距離センサ (PSDなど反射 光位置をAD変換) ライン センサ (反射光量をAD変換) / エンコーダ:1 [個] / AS5040 / 磁気式 /	3輪 直径27mm 幅8mm 1輪 直径19mm 幅2mm	70x70x45[mm] 54[g]	トレー スコー ス記憶 なし
RT108	Coral(コーラル) 中島 瑞 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:1年 / オリジナル設計機 体 電気:1年 / オリジナルプリン ト基板 ソフト:1年	ARM系 / STmicro STM32F103RB 64[MHz] / 128[kB] / 20[kB] / 128[kB]	COIDE	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 120[mAh] / Hy perion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber 無し	赤外線センサ:32 [個] / GENITEX / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6000 / デジタル値出力 型 / エンコーダ:2 [個] / maxon / 光学式 /	4輪 直径22mm 幅8mm 補助輪なし	100x140x25[mm] 120[g]	トレー スコー ス記憶 あり
RT109	Gracia(グラシア) 佐藤 耕兵 千葉県立船橋高等技術専門校 システム設計科	メカ:4カ月 / グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:4カ月 / キット、その他 ソフト:1.5カ月	RX系 / Renesas RX62T 96[MHz] / 128[kB] / 16[kB] / 32[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 320[mAh] / ハイベリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / マクソンモータ 無し	赤外線センサ:8 [個] / LBR -127HLD / 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) / Letex Technology 2 Corp ジャイロセンサ:1 [個] / イン ベンセンス, ISZ-650 / AD 変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / AMS, AS5040 / / デジタル 値出力型	2輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし	150x149x28.4[mm] 250[g]	トレー スコー ス記憶 あり
RT110	Andante(アンダンテ) 北嶋 元貴 千葉県立船橋高等技術専門校 システム設計科	メカ:4カ月 / グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:4カ月 / キット、その他 ソフト:1.5カ月	RX系 / Renesas RX62T 96[MHz] / 128[kB] / 16[kB] / 32[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 320[mAh] / ハイベリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / マクソンモータ 無し	赤外線センサ:8 [個] / LBR -127HLD / 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) / Letex Technology 2 Corp ジャイロセンサ:1 [個] / イン ベンセンス, ISZ-650 / AD 変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / AMS, AS5040 / / デジタル 値出力型	2輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし	150x149x28.4[mm] 250[g]	トレー スコー ス記憶 あり
RT111	DREAMER(ドリーマー) 志村 賢悟 千葉県立船橋高等技術専門校 ／厚木ロボット研究会	メカ:4ヶ月 / オリジナル設計 機体 電気:4ヶ月 / オリジナルプリン ト基板 ソフト:4ヶ月	RX系 / Renesas RX62T 96[MHz] / 128[kB] / 16[kB] / 0[kB]	RENESAS開 発ソフト	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 320[mAh] / ハイベリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / マクソンモータ 無し	赤外線センサ:8 [個] / Letex Technology 3 Corp. , 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] / invensense, ISZ650 / AD変 換して取込む / エンコーダ:2 [個] / ams, AS5040 / 磁気式 /	2輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし	149.9x130.4x28.4[mm] 250[g]	トレー スコー ス記憶 あり

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モーター系	走行用モーター 走行用以外のモーター	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
RT112	おとなのマイコンレーサー(オトナノマイコンレーサー) 青木 伸司 厚木ロボット研究会	メカ:1日 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3日 /キット、その他 ソフト:8ヶ月	R8C/M16/M32系 /Renesas R8C/34C 18.432[MHz] /16[kB] / 1.5[kB] /4[kB]	RENESAS開発ソフト	NiMH/ 2 [セルor本] /2.4[V]/550[mAh]/Panasonic CPU関係と共用	DCモーター 2 [個] / 不明 DCモーター 1 [個] / 不明	赤外線センサ:6 [個] / 不明 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径25mm 幅12mm 2輪 直径25mm 幅12mm	165x110x40[mm] 155[g]	トレース コース記憶 なし
RT113	オリエンタルαSTEPスペシャ(オリエンタルアルファステップスペシャル) 高橋 勉	メカ:1週間 /オリジナル設計機体 電気:1週間 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:1ヶ月以上	H8系 /Renesas H8/3052F 25[MHz] /512[kB] / 8[kB] /0[kB]	秋月開発ソフト	LiPo/ 2 [セルor本] /7.4[V]/360[mAh]/タマゾー LiPo/ 9 [セルor本] /33.3[V]/360[mAh]/タマゾー	ステッピングモーター 2 [個] / オリエンタルモーター 無し	赤外線センサ:12 [個] / 浜ホトS7136 / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) /	2輪 直径49mm 幅15mm 補助輪なし	190x180x60[mm] 1000[g]	トレース コース記憶 あり
RT114	天秤18(テンビンジウハチ) 畠山 和昭 銀座商店街	メカ:3日 /オリジナル設計機体 電気:5日 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:けっこうな時間	PIC系 /MICROCHIP PIC16F876A 20[MHz] /8[kB] / 0.35[kB] /0.25[kB]	MPLAB IDE, HI-TECH C	LiPo/ 2 [セルor本] /7.4[V]/550[mAh]/HYPERION CPU関係と共用	DCモーター 2 [個] / maxon 無し	赤外線センサ:8 [個] / 浜松フotonクス, S7136 / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) /	2輪 直径22mm 幅20mm 補助輪なし	180x180x30[mm] 260[g]	トレース コース記憶 なし
RT115	黄金鱒6(オウゴンアジシックス) 大橋 辰也 銀座商店街	メカ:1週間 /オリジナル設計機体 電気:1週間 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:2週間	PIC系 /MICROCHIP dsPIC30F4012 96[MHz] /16[kB] /2[kB] / 1[kB]	MPLAB	LiPo/ 2 [セルor本] /7.4[V]/350[mAh]/Tahmazo LiPo/ 3 [セルor本] /11.1[V]/350[mAh]/Tahmazo	DCモーター 4 [個] / マクソン 無し	赤外線センサ:10 [個] / 浜松フotonクス, S7136 / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) /	4輪 直径22mm 幅20mm 補助輪なし	240x170x50[mm] 430[g]	トレース コース記憶 なし
RT116	Whitetip X(ホホワイトチップ エックス) 落合 誠治	メカ:1か月 /オリジナル設計機体 電気:1か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:3か月	RX系 /Renesas RX62T 96[MHz] /256[kB] /16[kB] / 32[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 2 [セルor本] /7.4[V]/180[mAh]/Turmigny CPU関係と共用	DCモーター 2 [個] / Portescap 無し	赤外線センサ:10 [個] / VISHEY, GENIXTEK / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ST LY3200ALH // エンコーダ:2 [個] / AMS, AS5040 / 磁気式 /	4輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし	165x155x75[mm] 200[g]	トレース コース記憶 あり
RT117	FRAGILE015RT(フラジールゼロイチゴアールティ) 河野 純也 日産自動車株式会社	メカ: ? /オリジナル設計機体 電気: ? /オリジナルプリント基板 ソフト: ?	H8系 /Renesas H8-3694 20[MHz] /32[kB] /4[kB] / 8[kB]	秋月開発ソフト	LiPo/ 2 [セルor本] /7.4[V]/240[mAh]/Hyperion CPU関係と共用	DCモーター 2 [個] / 並木精密宝石 DCモーター 1 [個] / 並木精密宝石	CCDセンサ:1 [個] / TAOS TSL201R / ラインおよびマーカー検出 ジャイロセンサ:1 [個] / Invensense / AD変換して取込む / エンコーダ:1 [個] / RE12D / 光学式 /	2輪 直径24mm 幅11mm 補助輪なし	135x125x47[mm] 140[g]	トレース コース記憶 あり
RT118	VerdiRT6(ヴェルディ アールティ シックス) 平井 秀一 アニキと愉快な仲間たち/厚木ロボット研究会	メカ:6ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:3ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:1ヶ月	RX系 /Renesas RX210 48[MHz] /512[kB] /64[kB] / 8[kB]	RENESAS開発ソフト	LiPo/ 2 [セルor本] /7.4[V]/120[mAh]/Hyperion CPU関係と共用	DCモーター 2 [個] / MAXON DCモーター 1 [個] / MAXON	赤外線センサ:8 [個] / SHARP GP2S700 / 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] / INVENSENSE ISZ-650 // エンコーダ:2 [個] / MAXON モーターとセット / 磁気式 /	3輪 直径21.3mm 幅12mm 補助輪なし	150x100x21.3[mm] 95[g]	トレース コース記憶 あり

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ProgramROM/ RAM/DataROM	開発環境	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さx幅x高さ 重量	アルゴリズム
RT119	METEORA 4(メテオラ フォー) 佐藤 慶明 アニキと愉快的仲間たち	メカ:6ヶ月 /オリジナル設計 機体 電気:10ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:1年	ARM系 /Broadcom BCM2836 900[MHz] /0[kB] / 1000000[kB] / 16000000[kB]	GCC	LiPo/ 3 [セルor 本]/12.6[V]/240[mAh]/ ハイベリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon 無し	CCDセンサ:1 [個] / Omnivision 5647 / ジャイロセンサ:1 [個] / L3GD20 / デジタル値出力 型 / エンコーダ:1 [個] / NEMICON / 光学式 /	2輪 直径38mm 幅17mm 2輪 直径8mm 幅2.5mm	180x223.2x194[mm] 350[g]	トレー スコー ス記憶 あり
RT120	錦豪式(ニシキゴシキ) 寺崎 清 アニキと愉快的仲間たち	メカ:1週間 /オリジナル設計 機体 電気:1週間 /オリジナルプリント基板 ソフト:1ヶ月	ARM系 /STmicro STM32103RF 64[MHz] /512[kB] /96[kB] /0[kB]	GCC	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/70[mAh]/Hyp eryon CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 無し	赤外線センサ:10 [個] / GP2S40 / 距離センサ(PSD など反射光位置をAD変換) ラインセンサ(反射光量を AD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / LY3100 / AD変換して取込 む / エンコーダ:2 [個] / ネミコン / 光学式 /	2輪 直径24mm 幅8mm 補助輪なし	90x100x24[mm] 25[g]	トレー スコー ス記憶 あり
RT121	CartisX04(カーティスエクスゼ ロヨン) 平井 雅尊 アニキと愉快的仲間たち	メカ:6ヶ月 /オリジナル設計 機体 電気:4ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:2年	ARM系 /STmicro STM32F103RE 64[MHz] /512[kB] /64[kB] /0[kB]	CooCox IDE	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/120[mAh]/ハ イベリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Maxon DCX10L 無し	赤外線センサ:10 [個] / SHARP GP2S700 / ラインセ ンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / Invensense ISZ-650 / AD 変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / Maxon ENX10 EASY 1024 / 磁気 式 /	4輪 直径23mm 幅15mm 補助輪なし	175x150x23[mm] 98[g]	トレー スコー ス記憶 あり