



世界から第一線の
ロボティストがやってくる

第36回全日本マイクロマウス大会

マイクロマウス

2015

MICROMOUSE



観戦無料 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

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
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
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
協賛：関係各社
運営：マイクロマウス 2015 実行委員会、東京工芸大学
運営協力：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、関連団体ほか

大会事務局 マイクロマウス 2015 実行委員会事務局
TEL:03-6805-6081 Mail:mouse@ntf.or.jp





厚木市は、

平成27年2月1日に市制60周年を迎えました。



第36回全日本マイクロマウス大会が、厚木市の東京工芸大学を会場として、盛大に開催されますことを心よりお喜び申し上げます。

ロボット産業の推進を図っている厚木市にとって本大会は、ロボット技術の振興と普及を地域に根付かせるものであると、大変期待しているところでございます。

本大会が大きな感動を生み、参加者、来場者の皆様の記憶に残る素晴らしい大会となりますことを心から御祈念申し上げ、御挨拶とさせていただきます。



厚木市長 小林 常良

さがみロボット産業特区の推進

神奈川県やロボット産業関連機関などとの連携を進めるほか、ロボット関連企業等のインセンティブを御用意し、ロボット産業の新たな集積を図ります。

■ ロボット産業推進事業補助金

市内に事業所を置く企業などの共同事業体を実施するロボット分野の製品開発に係る費用の一部を補助します。市内企業や大学などの高い技術力を生かし、ものづくり産業の活性化とブランド化を進めロボット産業の集積を図ります。

■ オープンイノベーション促進補助金

ロボット関連企業等の研究開発の促進や技術力の向上を図るため、神奈川版オープンイノベーションや県が主催するロボット関連の展示会等に参加する市内中小企業を対象に、ロボットの製品開発等に要する費用の一部を補助しています。

■ 厚木を代表する研究開発



チームアトム/パワーアシストハンド



あつぎものづくりブランドプロジェクト/ロボコロ

■ ロボット産業に特化した国際ロボット展に出展

～世界最大級のロボットトレードショー・ユーザーや技術者が多数来場～

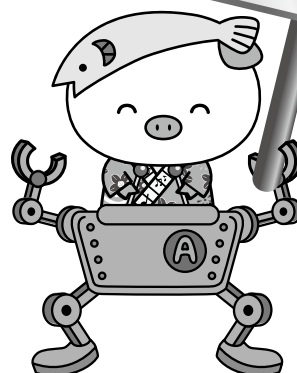
厚木市ロボット産業推進協議会を中心に、市内ロボット関連企業等と合同で国際ロボット展へ出展し、厚木市のロボット関連産業への取組みやロボット関連企業等の技術力及び製品を全国にアピールすることで、市内ロボット関連企業等の販路を開拓し、ロボット産業の振興と集積を図ります。

日時 平成27年12月2日(水)～5日(土) 10時～17時

場所 東京ビッグサイト 東5ホール

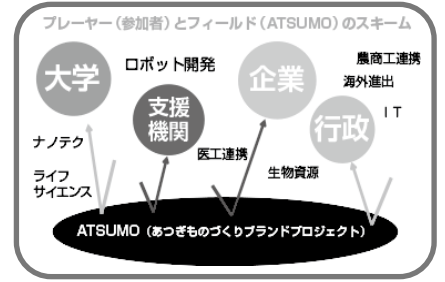
担当 厚木市役所 産業振興課 ☎ 046-225-2831

皆様のご来場をお待ちしております





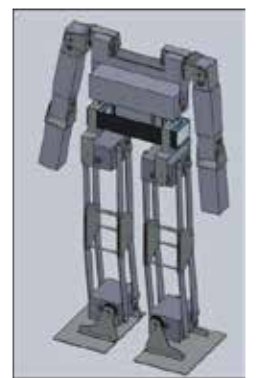
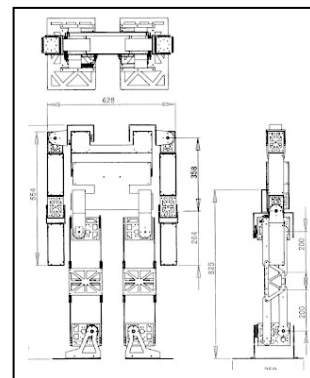
ATSUMO(あつぎものづくりブランドプロジェクト)は、神奈川県厚木地域の産学公が連携し、イノベーション創出などを通じて、『あつぎものづくりブランド』の価値向上や、地域経済の振興、将来の産業界を担う人材の育成に寄与するプロジェクトを推進しています。



ATSUMOの 開発プロジェクト

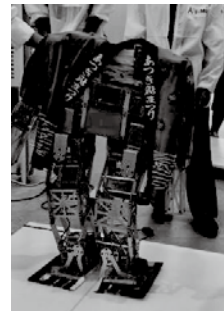
平成25年2月に「さがみロボット産業特区」の指定を国から神奈川県が受け、ロボットに関連する産業に注目が集まっています。

そこで、ATSUMOは会員企業が積み重ねてきた技術開発力の結集と産学公連携により、平成25年度内に等身大二足歩行ロボット「ロボコロ」を製作するロボット開発プロジェクトを立ち上げました。



神奈川工科大学の学生による「ロボコロ」設計図

その後、完成を迎えた等身大二足歩行ロボット「ロボコロ」は平成26年4月に厚木市のショッピングセンター・複合施設である「アミュあつぎ」のオープニングイベントに参加をし、一般の方へのお披露目となりました。



「ロボコロ」試作機



完成したロボコロのお披露目

平成27年1月にはあゆコロちゃんロボットが誕生しました。

市民の方々の健康保持・増進を目的とした「あゆコロちゃん体操」の普及に努めております。

また、いつでもロボットに会える街を目指してこれからも色々なイベントへ参加をしていきます。



あゆコロちゃんロボット誕生



体操のお姉さんとあゆコロちゃんロボット

目次 (Contents)

開催挨拶 (Greetings)	2
開催日程 (Contest schedule)	3
会場案内図 (Contest site information map)	4
競技の流れ：マンガ (Contest flow : Manga)	5
会場注意点 (Site notice)	11
競技別エントリー一覧：出走順 (Contest entry list : In the race order)	
・ マイクロマウスクラシック競技フレッシュマンクラス	13
(Micromouse Classic Contest Freshman Class)	
・ マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス	15
(Micromouse Classic Contest Expert Class)	
・ 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 / エキスパートクラス	17
(Micromouse Half-size Contest Freshman Class / Expert Class)	
・ ロボトレース競技	19
(Robotrace Contest)	
競技規定集 (Contest rule book)	
・ マイクロマウス (ハーフサイズ) 競技	23
(Micromouse Half-size Contest)	
・ マイクロマウスクラシック競技	26
(Micromouse Classic Contest)	
・ ロボトレース競技	29
(Robotrace Contest)	
歴代優勝ロボット (Past champion robots)	32
マイクロマウス 2015 実行委員会 委員名簿	35
(List of micromouse 2015 executive committee)	
バス時刻表	36
(Bus timetable)	
マイクロマウス 2015 協賛・協力運営団体	37
(Micromouse 2015 supporting company and associations)	

<主催団体連絡先>

公益財団法人 ニューテクノロジー振興財団
 〒 158-0098 東京都世田谷区上用賀 3-6-16 2F-A
 Tel : 03-6805-6081 (代) Fax : 03-6805-6082
 URL : <http://www.ntf.or.jp> Email : mouse@ntf.or.jp

<パンフレット編集メンバー>

監修 / 鈴木秀和 (東京工芸大学), 中川友紀子 (アールティ), 田代泰典 (NTF)
 データ制作・表紙デザイン / 川上早苗 (アールティフォワード)

開催にあたって

■ マイクロマウス委員会 委員長

芝浦工業大学 特任教授 油田 信一



マイクロマウスは、世界でもっとも長い、約 40 年の歴史を持つロボコンです。

我が国では、1980 年に第 1 回マイクロマウス大会が開かれて以来、昨年の第 35 回全国大会までに、日本のみならず世界中から、延べ 1 万人に達する人たちが集まって、自律的に迷路を通り抜けたり白線を追従する小さなロボットへの挑戦を続けてきました。

この大会では、自らロボットを開発している人たちが、自分の作ったロボットの性能を競い合います。そして、この大会は、単にロボットの性能を競うだけでなく、参加者同士が互いに自分のロボット技術を見せて説明し、議論し合うことにより、互いに自分の技術を向上させる重要な機会となっています。そして、その技術レベルは、年々とどまるところなく向上し続けてきました。

マイクロマウスを作るためには、走行系のメカニズムから、マイクロコンピュータ、リアルタイムプログラミング、センサ信号処理、モータ制御まで、多くの技術が必要です。マイクロマウスの製作者は、毎年、自ら工夫してこれらの技術を積み上げ、少しでも早く、少しでも確実に走るロボット作りに取り組んでいます。マイクロマウスやロボットレーサの「走り」はその努力と技術の結晶なのです。

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

あなたも、是非このマイクロマウスに興味を持って下さい。そして、このような素晴らしい技術を持つ仲間に加わって、自分の技術を磨いてみませんか。

■ マイクロマウス 2015 実行委員会 実行委員長

東京工芸大学 工学部電子機械学科 准教授 鈴木 秀和



第 36 回全日本マイクロマウス大会を今年も東京工芸大学厚木キャンパスにて開催できることを大変嬉しく思います。昨年の第 35 回大会においては、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新設や、技術交流会の実施など、様々な新しい取り組みを試行しました。2 年目の開催となる今年は、これらの取り組みについてさらにブラッシュアップし、引き続きご好評を頂けるように改善しておりますのでご期待下さい。

また、一般来場者の観戦についても、今年により広報活動に力を入れてきました。競技者の皆さんには自身の技術力を出し切るのと同時に、「見せる(魅せる)」という課題が追加されます。小学生から高校生の若年層には工学技術の面白さを、そしてそれ以上の世代には技術の高さを存分に伝えて下さい。

今年の全日本マイクロマウス大会は、運営方式を大学持ち回りに変えてから 4 回目の大会となります。過去 3 回の大会開催ノウハウの蓄積と、多くのボランティアスタッフのご協力により、今年も無事に開催できますことを改めて感謝申し上げます。また、厚木市をはじめ、ご後援、ご協賛頂いた多くの団体様・企業様に深く御礼申し上げます。

開催日程 (Contest Schedule)

11月20日(金) (20/11/2015 <Fri>)

13:30~18:00 試走会 (Test run)

11月21日(土) (21/11/2015 <Sat>)

08:50~09:40 受付 (Registration)

09:00~10:30 マイクロマウス車検 (Micromouse inspection)

09:40~10:00 開会式 (Opening Ceremony)

10:00~10:40 ロボトレース車検(9:55までに必ず預ける事)

(Robotrace inspection <place your tracer by 9:55>)

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

(Micromouse Classic Preliminary Contest Freshman Class)

10:30~15:30 マイクロマウスクラシック競技 エキスパートクラス 予選

(Micromouse Classic Preliminary Contest Expert Class)

11:00~15:30 ロボトレース競技 予選 (Robotrace Preliminary Contest)

12:20~12:30 マイクロマウスクラシック競技 フレッシュマンクラス決勝進出者発表

(Announcement of Micromouse Freshman Class finalist)

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

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

(Micromouse Classic Contest Freshman Class Final)

13:00~15:00 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

(Micromouse Half-size Preliminary Contest Expert Class)

17:30~18:15 表彰式・決勝進出者発表

(Awarding Ceremony・Finalists announcement)

18:30~20:30 マウスパーティ (Mouse Party)

11月22日(日) (22/11/2015 <Sun>)

08:50~09:20 受付 (Registration)

09:00~10:30 マイクロマウス車検 (Micromouse inspection)

09:20~09:30 開会式 (Opening Ceremony)

09:30~11:00 ロボトレース 決勝 (Robotrace Contest Final)

10:00~15:30 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

(Micromouse Half-size Contest Freshman Class)

11:00~14:30 マイクロマウスクラシック競技 エキスパートクラス 決勝

(Micromouse Classic Contest Expert Class Final)

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

13:00~16:20 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

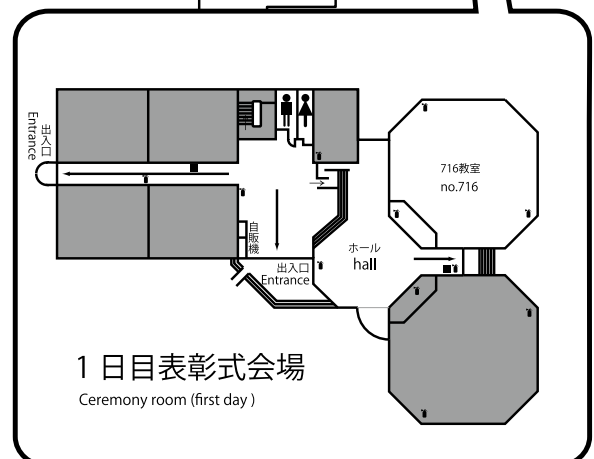
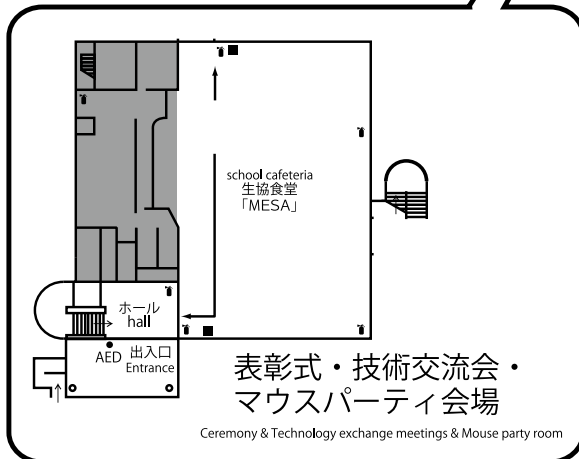
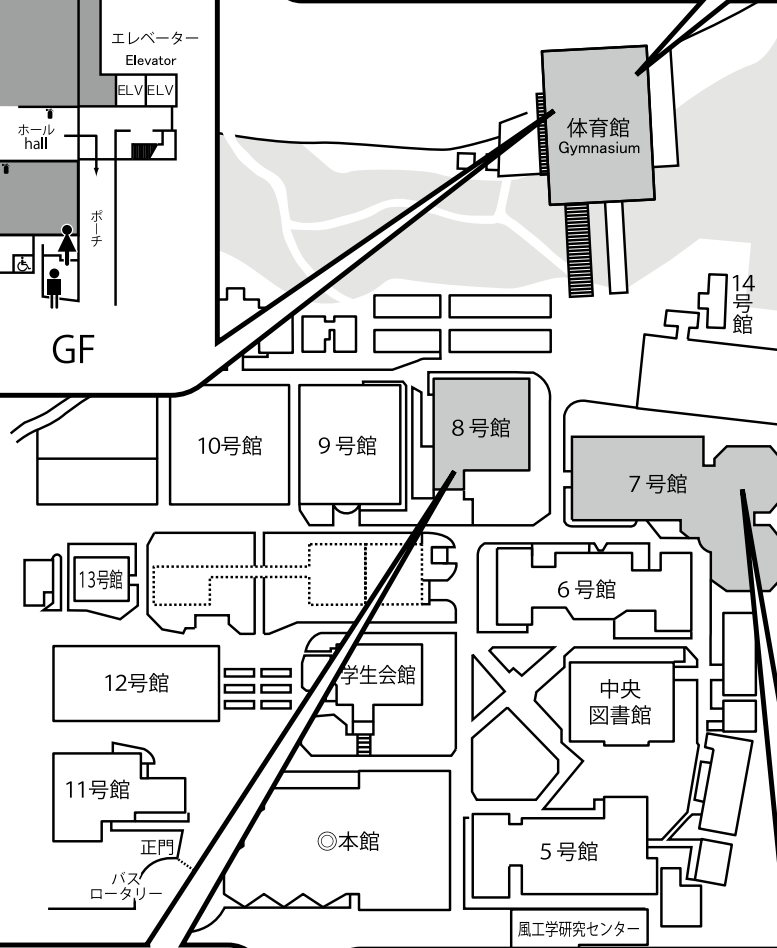
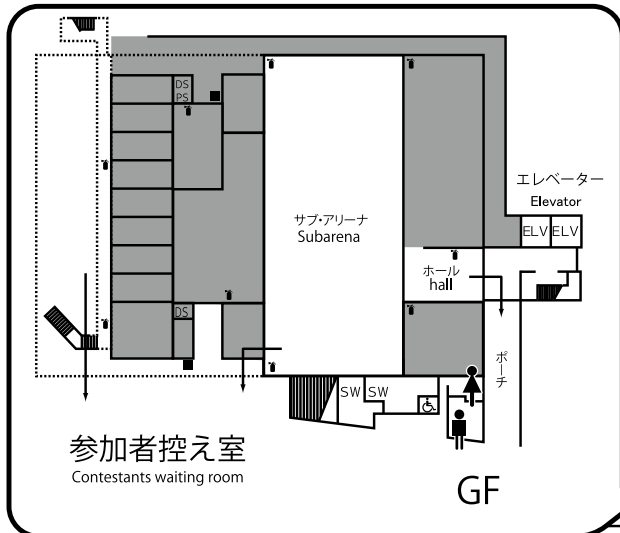
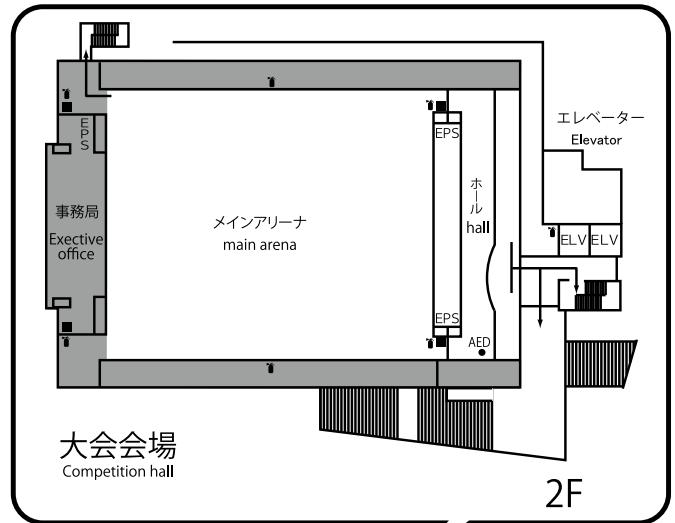
(Micromouse Half-size Contest Expert Class Final)

16:40~17:20 技術交流会 (Technology Exchange Meetings)

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

会場案内図 Site Map

体育館1F、3Fにトイレ（男女）がありますので
ご利用下さい。
Please use the toilets on the first and third floor of gymnasium.



第36回全日本マイクロマウス大会

COMIC: かわがみさなえ



マイクロマウス
キャラクター マイ
©2013



2015年は神奈川県厚木市
東京工芸大学
厚木キャンパスで
11月21, 22日に行われます

2日間の流れを
追ってみましょう

08:50~09:40 競技参加者受付

受付です

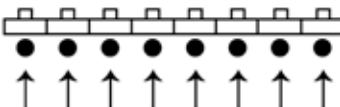
会場(体育館)で
パンフ・資料・
ゼッケンを
受け取ります

ゼッケンは今年もポケット付
ビブスですので
番号の紙を受け取ったら
前後のポケットに入れて
ください

受付での並び方

入口から入って右奥が
競技者受付になります

競技者受付(個人・海外)



●番号の紙をビブスの
前後ポケットに
入れておく

●出走順を確認

●貴重品は各自で管理



整理係がいますので
どの窓口に行けばいいか
指示してくれます

受付後
指定の控え室へ移動し
荷物を置きます



開会式にはぜひ
全員参加して
ください

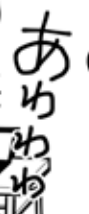
09:00~10:30 マイクロマウス車検

早く車検に行かないと
混むよ?

車検は
機体の計測と
写真撮影です

終わってから
調整できますよ

い...今
調整中



10:00~10:40 ロボトレース車検

一度に並べて
チェックするので
9時55分までに
並べてください!

指定された場所に
ロボットを並べる

並べておかないと
原則的に失格になって
しまいます...

10時40分
になったら
引き取りOKです



●競技者が集中すると
混み合うので、なるべく
早く時間内に済ませます

●ロボトレースの
車検は指定時間に注意

調整時間です

時間に気をつけて
最後の追い込み
頑張ってください



●自分の出走順より
5番前の競技者の時には
競技台脇で待機する

10:00～クラシックフレッシュマン予選 10:30～エキスパートクラス予選

フレッシュマン

A～Dの四面の競技台で行います。20人単位で呼び出しがかかります。

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

エキスパート 10:30

出走番号を確認してください。自分の出走順より5番前の競技者の時には競技台脇で待機する。

11:00～ ロボトレース予選

それぞれの競技の予選時間は時間がずれるので確認を!

ハーフフレッシュマンは競技は二日目で予選はありませんのでお気をつけ下さい

12:20～12:30 予選通過者発表

予選迷路前で予選通過者の発表がありますので全員集合してくださいね!

発表の後決勝用ゼッケンを受け取ります

12:30～13:00は全競技とも一斉昼食休憩にします
8号館の生協食堂が開いていますのでご利用下さい
営業時間11:30～13:00

もぐもぐもぐもぐもぐ

会場の体育館は飲み物を飲むことはできませんが食事は不可ですのでご了承下さい。控え室は食べ物の持ち込みOKです。
午後から出走の方は13:00迄に出走者控席について下さい

フレッシュマンクラスの予選を通過した機体は専用台で預かります

12:50までに置いてください
置いた後は出走まで触れません!

13:00～ フレッシュマンクラス決勝・ハーフサイズエキスパートクラス予選

フレッシュマンクラス 決勝出走です

展示場所からロボットを持ち、出走者控席に座ってください

5番前の競技者の時には出走者控席に座ってくださいね

ピブスについて

複数の競技への参加者はゼッケンを競技毎に入れ替えるのを忘れないで下さい

控え室入口に箱がありますのでピブス・ゼッケンと分けて返却して下さいね

終わった…

お疲れ様!

フレッシュマン

17:30～ 表彰式・決勝進出者発表

フレッシュマン表彰式と二日目の決勝進出者発表です

マウスパーティーにも是非ご参加ください

●各競技の認定証、決勝進出証明書は印刷が終了次第、順次配布される
●マウスパーティーは18:30～20:30です

明日も頑張ってくださいね!

競技1日目 終了

競技2日目

08:50~09:20 受付



おはようございます
2日目 受付です!

受付時間が
昨日より短いので
気をつけて!



ゼッケン
受け取った!

ハーフのフレッシュマンは
10:00~15:30なんだな
楽しみだ!

●出走順を確認

●貴重品は各自で管理



09:20~09:30 開会式
09:00~10:30 車検
(決勝のシード選手とハーフのフレッシュマンのみ)

1/10
メジャー

機体の計測と
写真撮影です



決勝進出ロボット預かり
(各競技とも共通)

ロボットは出走の
10分前までに
指定場所に置いて
くださいね!

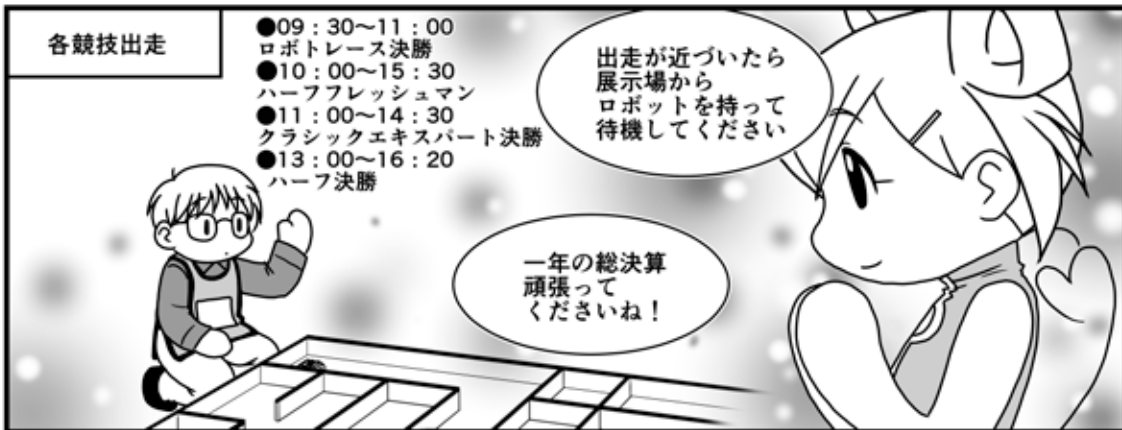
●09:20までにロボットレース
預かり完了

●10:50までにクラシック
エキスパート預かり完了

●12:50までにハーフ
預かり完了

置いたら出走まで
触れません!

●時間までに指定の
展示場所に置く
遅れないよう注意!



各競技出走

- 09:30~11:00 ロボットレース決勝
- 10:00~15:30 ハーフフレッシュマン
- 11:00~14:30 クラシックエキスパート決勝
- 13:00~16:20 ハーフ決勝

出走が近づいたら
展示場から
ロボットを持って
待機してください

一年の総決算
頑張ってくださいね!

●5番前の競技者の
時には出走者控席に
座っておく

●出走終了後
ゼッケンを返却

昼休み(12:30~13:00)
生協食堂の開店時間
11:30~13:00



きんきんきん

きんきんきん

がんばり
ていっしょ!

応援の
来場

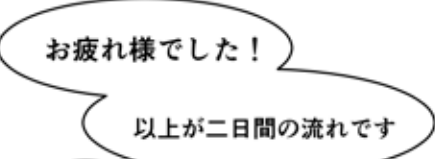


16:40~17:20 技術交流会
17:30~18:30 表彰式・閉会式

技術交流会では
いろいろな人と
交流を持って
下さいね!

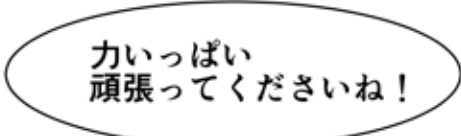
認定証もぜひ
お持ち帰り
ください

頑張った
証です!



お疲れ様でした!

以上が二日間の流れです



力いっぱい
頑張ってくださいね!



MICROMOUSE

第36回全日本マイクロマウス大会 終了!

36th Micromouse All Japan Contest

COMIC : Sanae Kawakami

YEAH!

The contest will be held in Kanagawa Atsugi city Tokyo Polytechnic University November 21,22th.

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



Micromouse character Mai©2013

08:50~09 : 40 Registration.

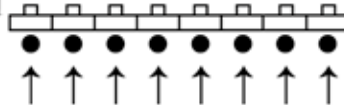
This is the registration.

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

When you receive the bib, please insert your number card in front and back pocket.

The right side of the back to the entrance will be the reception for the contestants.

Line of registration



●Put number card in bib.

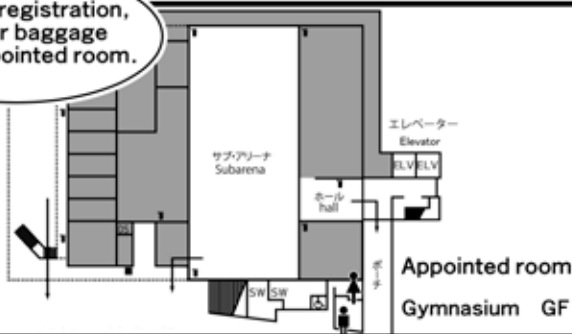
●Confirm order of your turn.

●Please keep valuables to yourself.

Hmmm when is my turn.

Overseas contestants have a Overseas reception.

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



09 : 40~ Opening ceremony

Please participate in the opening ceremony.

09:00~10:30 Micromouse inspection

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

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

After the inspection, you can debug your Micromouse.

I...I'm debugging...

10 : 00~10 : 40 Robotrace inspection

All the tracer must be inspected at once, so please place your tracer in designated area by 9:55.

Place your tracer in designated area.

At worst, you may be disqualified.

You can pick up at 10:40.

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

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

It's a debugging time.

Keep your eyes on the clock and do your best.

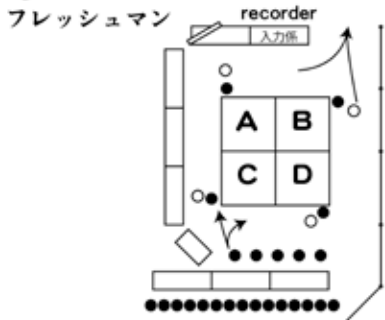
All right~

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

I'm so excited!

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

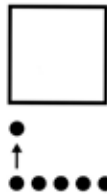
10:00~ FreshmanClass/10:30~Expert Class preliminary contest



The competition will be held in 4 mazes, A~D.
There will be a call out for 20 persons as a unit.

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

Expert class 10:30



Please wait in queue for 5 contestants before your turn.
Check your number.

11:00~ Robotrace Preliminary contest



For each preliminary contest, the time will be shifted often so be careful!

There are Freshman class for Half-sized Micromouse.

There are no preliminary contest in 2nd day of the contest.

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

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



After the announcement, get your new bib.

The first day of 12:30~13:00 is the lunch time for all contest.
There is canteen in first floor of 8th building.
11:30~13:00



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

The contestant who race from afternoon must be aware of the time and line up by 13:30.

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



Place your mouse beforehand in inspection area before 12:50

After placing it, the competitor cannot touch.

13:00~ Freshman class final•Half-sized Preliminary contest Expert Class

The freshman final starts.

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



5 contestants must queue in line before the race.

About bib

If you are participating in multiple contest, do not forget to set the right number in your bib.



After the race, please return your bib and number card separately to a box in entrance of the waiting room.

Finished...

Good job!



17:30~ Awarding ceremony & finalists announcements

Awarding freshman contestants and announcing the finalists.

Please take part in the mouse party. Its from 18:30~20:30.



Good luck for tomorrow!

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

The 1st day is over.

2nd day

08:50~09:20 Registration

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

Be aware that the registration time is earlier and short.

I have received the bib.

hmmm. Freshman for Half-sized starts from 10:00 to 15:30. I got it.

●Confirm order of your turn.

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



Measurement of micromouse and taking picture.

Placing finalist's Micromouse (for all the contest)

Please place micromouse on designated area before 10 mins.

- Until 09:20, tracer must be placed.
- Until 10:50, classic expert micromouse must be placed.
- Until 12:50, half sized micromouse must be placed.

Once it's placed, you cannot touch.

●Please keep valuables to yourself.

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

Finals
Freshman Class

- 09:30~11:00 Robotrace final
- 10:00~15:30 Half size freshman Class
- 11:00~14:30 Expert class final
- 13:00~16:20 Half size final

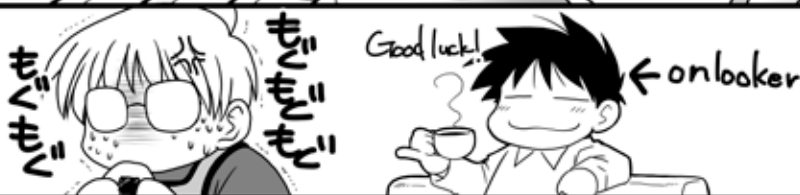
Please be in line with your robot closing time to your turn.

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

●Please be in waiting queue 5 contestants before your turn.

●Return number card after your turn.

There are lunch break for 2nd day too.
12:30~13:00
There is canteen in first floor of 8th building.
11:30~13:00



16:40~17:20 Technology exchange meetings
17:30~18:30 Awarding ceremony Closing session



Please exchange your technique and technology in exchange time.

Please get your certificate.

Certificate for your hard work.

Cheers for your hard work!

This is the flow of the contest.

Please do your best with all of your power.



MICROMOUSE

The 36th Micromouse All Japan Contest Finished.

会場注意点

競技会場でのお願い

- エキスパートクラス決勝以外の競技については、フラッシュ撮影はご遠慮ください。
- 競技の観戦はコース周りの指定された位置でご覧下さい。
- 競技会場内（体育館）での食事は禁止となっています。
- 会場内の電源の利用は禁止となっています。
- 館内での喫煙は一切禁止となっています。
- ごみは、お持ち帰りください。

競技参加者へのお願い

- 競技開始時にいない場合は失格となるのが原則です。
（出走が重なる場合、運営補助に関わる場合は、ご連絡ください。）
- 競技終了後、控室入口の箱にビブス・ゼッケン（出走番号）を分けて返却してください。
（複数競技への参加者は、ゼッケンを競技毎に入れ替えるのを忘れないでください。）
- 試走エリア以外でのデバッグ作業は行わないでください。
- 控室では貴重品等の自己管理をお願いします。
- 控室は食べ物の持ち込み可です。

周辺の飲食店について

- 会場の付近には飲食店はありません。
- 8号館の生協食堂が開いていますのでご利用ください。

マウスパーティについて

- 大会に合わせ下記の通りマウスパーティ（懇親会）を開催致します。
こちらもどうぞご参加ください。
日時：11月21日 表彰式終了後 18時30分開始（予定）
場所：東京工芸大学 生協
参加費 一般 3,000円
 大学生 2,000円
 高校生 500円
- 競技参加者以外も参加可能です。当日会場でお支払いください。
- マウスパーティ会場での受付混雑を避ける為、16時頃から、メインアリーナ（競技会場）受付で、事前受付を開始いたします。

協賛企業展示コーナー

- 協賛各社を中心に教材用ロボットの実物展示やパネル・カタログを取り揃えたコーナーです。お気軽にお立ち寄りください。

Site notice

Notice for arena

- Except for during Expert Class Final, photograph using flash is prohibited.
- Please watch the competition from designated area.
- Eating food in the arena is prohibited.
- It is prohibited to use a power plug in the arena.
- Smoking in arena is prohibited.
- Please take back the trash.

Notice for Competitor

- In principle, contestant will be disqualified if he/she is not present at the time.
(If the contest time overlaps with other contest or, working as a micromouse supporter, please contact the committee)
- After the contest, please return your bib and number card separately to a box in entrance of the waiting room.
(If you are participating in multiple contest, do not forget to set the right number in your bib.)
- Other than trial run area, it is prohibited to debug.
- Please take care of your belongings by yourself.
- You can eat in the waiting room.

About the restaurant around the site

- Be aware that there are no restaurant around the site.
- There is canteen in first floor of 8th building .

About Micromouse party

- We plan to have mouse party to share technical informations and communication.
We are happy to meet at the party.
Date : Nov. 21th 2015, after awarding ceremony around 18:30 (tentative)
Site : Restaurant of Univ. of Tokyo Polytech.
Fee Adult ¥3,000.-
 Student ¥2,000.-
 Under High School Student ¥500.-
- Anyone can join us. Please pay at the party.
- To avoid congestion of mouse party registration,
we'll accept payment around 16:00 at main arena reception.

Display area for Sponsors

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

マイクロマウスクラシック競技フレッシュマンクラス 出走順表 (Micromouse Classic Contest Freshman Class)

※フレッシュマンクラス予選は 1/4 の迷路で同時進行のため、他の競技の4倍で進行します。早めの競技準備をお願いします。

出走順	ロボット	参加者	グループ名
CF01	サイトウ参	斎藤 巧真	東京工芸大学からくり工房
CF02	世紀末マウス	福元 鉄平	東京工芸大学からくり工房
CF03	キダワラ号	貴儀 亮介	東京工芸大学からくり工房
CF04	スピーー	横井 睦美	株式会社アールティ
CF05	labyrinth	ズャーリッチ 和樹	早稲田大学マイクロマウスクラブ
CF06	two-line ver.1	山上 諒太	早稲田大学マイクロマウスクラブ
CF07	stdio.h	嶋崎 祐希	早稲田大学マイクロマウスクラブ
CF08	eyyms	西澤 誠人	早稲田大学マイクロマウスクラブ
CF09	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
CF10	でしまる	益田 朋樹	株式会社ステップワン
CF11	C&C	寺門 幸英	TeamPumpkinPie
CF12	BD-02	山岸 健大	TeamPumpkinPie
CF13	権瑞	船戸 恒宏	TeamPumpkinPie
CF14	Pumpkin2 号	齊藤 俊	TeamPumpkinPie
CF15	MM0	林 俊彦	CNA
CF16	MM1	村上 智勇	CNA
CF17	子亀	川崎 智弘	中国職業能力開発大学校 電子情報技術科
CF18	デンスケ 01	山田 仰	京大機械研究会
CF19	RB1RR	小寺澤 庸雅	大阪教育大学垣本研究室
CF20	twenty_three	齊藤 雅和	本多電子
CF21	YangJi	Yang Ji Hyun	MAZE, Dankook Univ. Korea
CF22	DONG-3	Jeong Eui Dong	MAZE, Dankook Univ. Korea
CF23	Spirit	山口 辰久	
CF24	Mosu-Mausu	小山 景子	
CF25	たミイ	田南 吉章	
CF26	行けみやちゃん。From 愛知	宮石 和也	
CF27	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
CF28	roach	中辻 佳祐	福井大学 からくり工房 I.Sys
CF29	echo	小澤 涉至	福井大学 からくり工房 I.Sys
CF30	NS-toy	野村 慎之介	福井大学 からくり工房 I.Sys
CF31	プライム	青柳 祐宇	福井大学 からくり工房 I.Sys
CF32	Mark II	中島谷 侑己	金沢高専ハンズオン部
CF33	Mark14	南保 慎一郎	金沢高専ハンズオン部
CF34	イーグル Z 改	山野 雄也	金沢高専ハンズオン部
CF35	Mark17	廣原 隆司	金沢高専ハンズオン部
CF36	Mark-0	藤谷 颯大	金沢高専ハンズオン部
CF37	イレギュラー	谷内 優弥	金沢高専ハンズオン部
CF38	はせがわわ	長谷川 翔	金沢高専ハンズオン部
CF39	MM 流星号	木村 充伯	静岡理工科大学 M.C.F.
CF40	こてる	松尾 涼平	長野県工科短期大学校
CF41	箱型海栗	下川 裕介	渋谷幕張中学校電気部
CF42	自由と仲間	中島 悠翔	渋谷教育学園幕張中学校電気部
CF43	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
CF44	もちもち 1号	木村 威	渋谷教育学園幕張中学校電気部
CF45	こんぱくと	浅海 遼大	渋谷教育学園幕張中学校電気部
CF46	TAKE	竹内 聖	渋谷教育学園幕張中学校電気部
CF47	りゅう 2号機	西川 航平	渋谷教育学園幕張中学校電気部
CF48	ガニ目デ	大西 史弥	渋谷教育学園幕張高等学校
CF49	Erbium	李林 嘉元	渋谷教育学園幕張高等学校物理部
CF50	INa3'sMouse	稲見 遼	渋谷教育学園幕張高等学校物理部
CF51	ピー太	山本 壮太	株式会社アールティ

出走順	ロボット	参加者	グループ名
CF52	十三夜黒鳥	森田 隆介	東工大ロボット技術研究会
CF53	K-mouse	佐藤 康太	芝浦工業大学 SRDC
CF54	marronnier	加藤 優哉	芝浦工業大学 SRDC
CF55	パッチワーク	坂井 佑将	芝浦工業大学 SRDC
CF56	ウマゴン 2号	河原 聡志	芝浦工業大学 SRDC
CF57	SANNSO君	大津 翔	向上高等学校 情報研究部
CF58	Forerunner NEO	栗原 浩輔	向上高等学校 情報研究部
CF59	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
CF60	嶺上開花	及川 翔	埼玉県立新座総合技術高校 電子機械科
CF61	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
CF62	ハマンガリ 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
CF63	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
CF64	マンガリー 1号	野澤 博人	山梨県立産業技術短期大学校電子技術科
CF65	Mk-01	前田 賢太郎	ロボメカ工房
CF66	Sigmouse_elite	繁戸 脩幸	ロボメカ工房
CF67	START LINE	丸山 清嵩	電気通信大学ロボメカ工房
CF68	Shekina	佐々木 慧	電気通信大学ロボメカ工房
CF69	C.E.O 改	尾鷲 真士	電気通信大学ロボメカ工房
CF70	Linx2nd	稲積 愛子	電気通信大学ロボメカ工房
CF71	ANNA	苅谷 奈々	電気通信大学ロボメカ工房
CF72	QT	鈴木 健也	電気通信大学ロボメカ工房
CF73	JEEK	関 翔太郎	電気通信大学ロボメカ工房
CF74	sue3	須山 滉大	電気通信大学ロボメカ工房
CF75	i^2	市野塚 朝	電通大ロボメカ工房 OB
CF76	TRUST_Man	皆藤 信人	東京農工大学 ロボット研究会 R.U.R
CF77	C	須崎 惇	明星大学飯島研究室
CF78	MouSchu	小川 真史	東京工業大学ロボット技術研究会
CF79	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
CF80	小木八	公納 日楽	日本電子専門学校
CF81	power P	ye man aung	日本電子専門学校電子応用工学科
CF82	ハムスター	内田 将大	日本電子専門学校電子応用工学科
CF83	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
CF84	YP 勢	石井 秀樹	日本電子専門学校電子応用工学科
CF85	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
CF86	レインボーロード	中野 元太	東京理科大学 Mice
CF87	Lucky	二又川 求哉	東京理科大学 Mice
CF88	アプーン	今井 陽太郎	東京理科大学 Mice
CF89	あやたか ver1.0	大野 孝太	東京理科大学 Mice
CF90	うむ夫。	寶澤 駿	東京理科大学 Mice
CF91	まっぎょ	小倉 真魚	東京理科大学 Mice
CF92	Rectus	小野田 崇伸	東京理科大学 Mice
CF93	海神	菅田 瑞貴	東京理科大学 Mice
CF94	Kite	阿部 巧	東京理科大学 Mice
CF95	オニヤンマウス	高森 太郎	東京理科大学 Mice
CF96	マウス 1 ござ	黒岩 周平	東京理科大学 Mice
CF97	Viola	柴田 悠人	Mice

マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス 予選出走順表

(Micromouse Classic Preliminary Contest Expert Class)

出走順	ロボット	参加者	グループ名
CE01	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
CE02	U_DC2015	新保 佑京	東京工芸大学からくり工房
CE03	雪風 5.5	中島 史敬	
CE04	HexA	加藤 雄資	個人
CE05	Min7	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic
CE06	Starry	Goh Wen Feng	Institute of Technical Education, Singapore
CE07	Excel-9	Khiew Tzong Yong	Institute of Technical Education, Singapore
CE08	Bolt	Low Kay Boon Alan	Institute of Technical Education, Singapore
CE09	Scout	Teo Jun Wei	Institute of Technical Education, Singapore
CE10	Diu-Gow	Cai,Xin-Han / Lin,Yu-chih	Lunghwa University of Science and Technology
CE11	HIPPO	LIAO,HUAN-JIE / CHEN,CHAO-WEI	Lunghwa University of Science and Technology
CE12	Minnie Nano	Yi-Zhan,Cai / Fong-Chun,Liou	Lunghwa University of Science and Technology
CE13	0 MMR	Patrick John Chia and Tan Wei Hao	Patrick John Chia and Tan Wei Hao
CE14	bw9	TJ Sang	none
CE15	DECIMUS 4E	Peter Harrison	
CE16	Que	竹本 裕太	Mice Busters
CE17	Cobalt	平松 直人	Mice Busters
CE18	Mokuzo-	中瀬 優	Mice Busters
CE19	Micro Star	森永 英一郎	個人
CE20	W2000SP1	小堀 周平	電通大ロボメカ工房 OB
CE21	OpenerBurst	長野 恵典	電気通信大学ロボメカ工房
CE22	Turbo-M01	秦 康祐	電気通信大学ロボメカ工房
CE23	chip_Omni_ver3	松村 周平	電気通信大学ロボメカ工房
CE24	なめこ 2	鈴木 啓真	名古屋工学院専門学校
CE25	STERA	馬場 悠輔	メカトロニクス研究倶楽部
CE26	レミング	平井 伸幸	福井大学 からくり工房 I.Sys
CE27	RE:Unive	高柳 智	福井大学 からくり工房 I.Sys
CE28	ヌクヌク DC-Charles-	青木 政武	株式会社アールティ
CE29	Dedede	高橋 良太	株式会社アールティ
CE30	YA3	荒井 優輝	からくり工房 A:Mac
CE31	SatoMouse2015	佐藤 一成	芝浦工業大学 SRDC
CE32	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
CE33	0xe	吉川 大貴	東京理科大学 Mice
CE34	ちょこまか	小泉 太嘉志	東京理科大学 Mice
CE35	mode	大嶽 結衣	東京理科大学 Mice
CE36	Sylpheed3	古川 大貴	東京理科大学 Mice
CE37	マジマウス_2	真島 陽佑	東京理科大学 Mice
CE38	雷神	森田 健太	東京理科大学 Mice
CE39	オウイス	渡邊 優介	東京理科大学 Mice
CE40	タニタン v1.1	谷口 野歩	東京理科大学 Mice
CE41	ハセシュマウス Ver.3.0	長谷川 峻	東京理科大学 Mice
CE42	TYU三郎・改	小川 靖夫	
CE43	ソフィア	堀 大輝	金沢高専ハンズオン部
CE44	15 式	こうへい	マイクロマウス北陸同好会
CE45	pate-Ratte	長谷川 健人	早稲田大学マイクロマウスクラブ
CE46	狐月	沼井 隆晃	ロボット技術研究会
CE47	ミツキラビット	久住 隆司	ロボット・ファン .net
CE48	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
CE49	YamaneV3.5	山口 亨一	埼玉県立新座総合技術高等学校
CE50	KNCT-MM2DC	葉山 清輝	熊本高等専門学校 葉山研究室
CE51	Drag & Drug	秦 直哉	アニキと愉快的な仲間たち

出走順	ロボット	参加者	グループ名
CE52	BM -01 改	西崎 伸吾	厚木ロボット研究会
CE53	GEKKO	綿谷 良太	個人
CE54	BRAVE	内田 雄太郎	個人

マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス シードマウス

出走順	ロボット	参加者	グループ名
シード・東北	Dritte	今井 康博	東京理科大学 Mice
シード・金沢	紫電改	宇都宮 正和	
シード・関西	ぴいこじまうす	小島 宏一	
シード・東日本	ハセシュマウス ver.4.0	長谷川 峻	東京理科大学 Mice
シード・東日本	Amber	中島 瑞	電気通信大学ロボメカ工房
シード・北陸信越	TYU 三郎	小川 靖夫	
シード・九州	YA2-Rebuild	荒井 優輝	からくり工房 A:Mac
シード・中部	エネマウス2	永田 晃弘	名古屋工学院専門学校
シード・中部	朱雀 ver.BLACK	赤尾 健太	福井大学 からくり工房 I.Sys
シード・学生	Xiphosura	田所 祐一	東京工業大学ロボット技術研究会
シード・学生	Greenfield	塚本 渉	東京理科大学 Mice

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 出走順表 (Micromouse Half-size Contest Freshman Class)

出走順	ロボット	参加者	グループ名
HF01	twilight	佐々木 慧	電気通信大学ロボメカ工房
HF02	klein	大塚 政幸	電気通信大学ロボメカ工房
HF03	Varuter	岸田 貴光	電気通信大学ロボメカ工房
HF04	とおる	高橋 すみか	電気通信大学ロボメカ工房
HF05	はんしんよく（半身浴）R	伊藤 ひさし	個人
HF06	NOTORIN-5	小林 誠治	厚木高校物理化学部
HF07	ミイツナモニ	山脇 捷	厚木高校物理化学部
HF08	nt01	為山 尚希	厚木高校物理化学部
HF09	高竜 6	高 竜之輔	向上高等学校 情報研究部
HF10	ところてん	鈴木 琳太郎	向上高等学校 情報研究部
HF11	0	武井 浩輝	向上高等学校 情報研究部
HF12	隼	富岡 悠人	向上高等学校 情報研究部
HF13	翔平	麻川 翔平	向上高等学校
HF14	ミッキー号	中川 晴香	向上高等学校
HF15	SatoMouse2015.5	佐藤 一成	芝浦工業大学 SRDC
HF16	ねこあるく	長谷川 よし乃	
HF17	インフォマウス 4号	堀田 祐一	(株)インフォグラム ロボ部
HF18	redframe	篠田 圭介	早稲田大学マイクロマウスクラブ
HF19	saikoro	高橋 有礼	早稲田大学マイクロマウスクラブ
HF20	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
HF21	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
HF22	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
HF23	積層鼠	鈴木 克幸	埼玉県立新座総合技術高校 電子機械科
HF24	BM -02	西崎 伸吾	厚木ロボット研究会
HF25	Lark	岸本 匠	福井大学 からくり工房 I.Sys
HF26	鶴鶴	伊藤 義宏	福井大学 からくり工房 I.Sys
HF27	ちょこまか	小泉 太嘉志	東京理科大学 Mice
HF28	M1	馬 躍航	東京工芸大学からくり工房
HF29	壁マウス	福元 鉄平	東京工芸大学からくり工房
HF30	カワウチ号	河内 康希	東京工芸大学からくり工房
HF31	川原号	川原 きひろ	東京工芸大学からくり工房
HF32	MS-A2	佐藤 燦太	東京工芸大学からくり工房

マイクロマウス（ハーフサイズ）競技 エキスパートクラス 出走順表 (Micromouse Half-size Contest Expert Class)

出走順	ロボット	参加者	グループ名
HE01	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
HE02	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
HE03	となりのナトリ	名取 拓也	東京工芸大学からくり工房
HE04	ロボイソメ 2	畠山 和昭	銀座商店街
HE05	chip-half-ver2	松村 周平	電気通信大学ロボメカ工房
HE06	Starry-tiny	Goh Wen Feng	Institute of Technical Education, Singapore
HE07	Excel:mini-4	Khiew Tzong Yong	Institute of Technical Education, Singapore
HE08	Bolt_mini	Low Kay Boon Alan	Institute of Technical Education, Singapore
HE09	Scout-junior	Teo Jun Wei	Institute of Technical Education, Singapore
HE10	Mini Diu-Gow	Cai,Xin-Han / Wang,Wen-Liang	Lunghwa University of Science and Technology
HE11	Energy	Soh Wei Fong	Nanyang Polytechnic
HE12	Cheetah	Chen Yit Fong	Nanyang Polytechnic
HE13	Titan	Ma Yuan	Nanyang Polytechnic
HE14	Ning6	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic
HE15	こじまうす 11	小島 宏一	
HE16	小天旋 2verMTL	平井 雅尊	アニキと愉快的仲間たち
HE17	mm8	山下 伸逸	
HE18	つつみん 初号機	堤 陽一	(株)インフォグラム ロボ部
HE19	R-05 rev.5	山村 道久	(株)インフォグラム ロボ部
HE20	エネリトル	永田 晃弘	名古屋工学院専門学校
HE21	ミニなめこ 2	鈴木 啓真	名古屋工学院専門学校
HE22	東北マウス 楓	薬師川 楓	ロボコンやっぺし
HE23	東北マウス爽 2015	菅原 昌弥	ロボコンやっぺし
HE24	Madone	布施 正俊	新潟コンピュータ専門学校
HE25	モスマン	中瀬 優	Mice Busters
HE26	Micro Star	森永 英一郎	個人
HE27	Sapphire	松井 祐樹	京都大学機械研究会

マイクロマウス（ハーフサイズ）競技 エキスパートクラス シードマウス

出走順	ロボット	参加者	グループ名
シード・金沢	翠嵐	宇都宮 正和	
シード・関西	こじまうす 10	小島 宏一	
シード・東日本	Que	竹本 裕太	Mice Busters
シード・東日本	Jade	中島 瑞	電気通信大学ロボメカ工房
シード・北陸信越	Falter	落合 誠治	
シード・東北	東北マウス 赫	菅原 昌弥	ロボコンやっぺし
シード・九州	ロング15号機	小峰 直樹	個人
シード・中部	Maneuver	加藤 雄資	個人
シード・学生	MercesAgressive	長野 恵典	電気通信大学ロボメカ工房

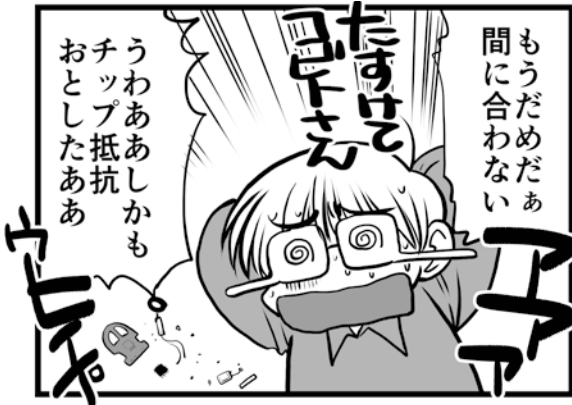
ロボットレース競技予選 出走順表

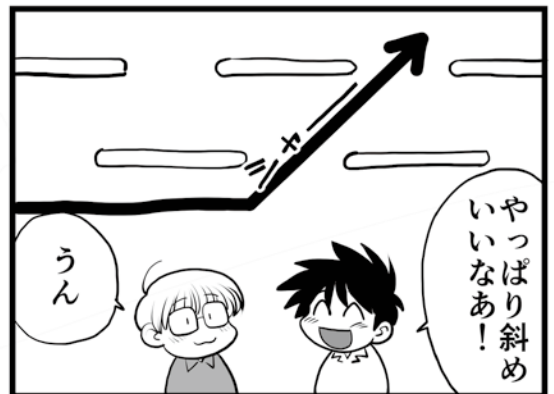
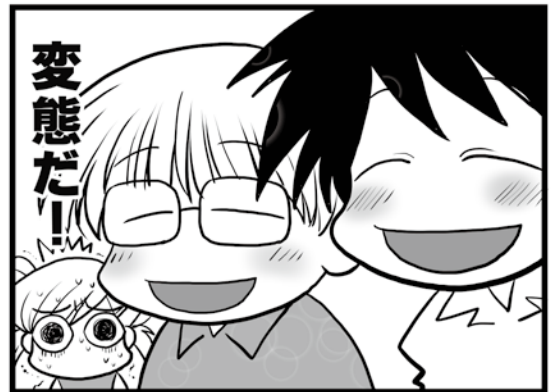
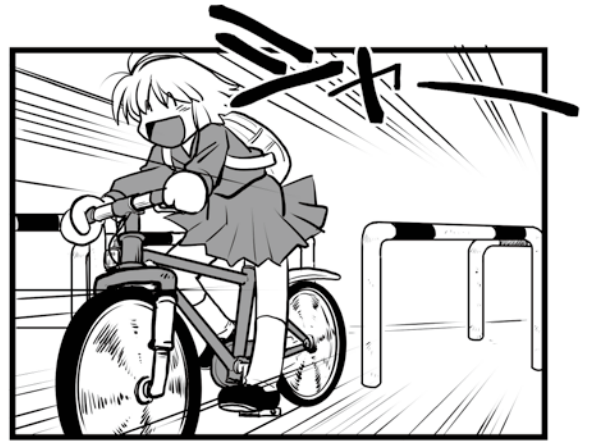
(Robotrace Preliminary Contest)

出走順	ロボット	参加者	グループ名
RT001	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
RT002	末っ子	館野 優也	東京工芸大学からくり工房
RT003	ハコトレ	櫻井 鉄也	東京工芸大学からくり工房
RT004	アルジャーノン	山田 翔太	東京工芸大学からくり工房
RT005	パパダイナモ	奥田 拓弥	東京工芸大学からくり工房
RT006	大津号	大津 亮二	東京工芸大学からくり工房
RT007	進撃のトレース	佐久間 大貴	東京工芸大学からくり工房
RT008	ピアンカ	仲野 綾華	東京工芸大学からくり工房
RT009	τ	ディアス ヒロシ	埼玉県立狭山工業高等学校
RT010	ϕ	加幡 祐人	埼玉県立狭山工業高等学校
RT011	A	友金 佑馬	埼玉県立狭山工業高等学校
RT012	LM2	堀川 尚利	埼玉県立狭山工業高等学校
RT013	lx	大沼 和馬	埼玉県立狭山工業高等学校
RT014	θ	小山 匠	埼玉県立狭山工業高等学校
RT015	$^{\circ}\text{C}$	山本 翔	埼玉県立狭山工業高等学校
RT016	V	森本 泰治	埼玉県立狭山工業高等学校
RT017	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
RT018	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
RT019	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
RT020	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
RT021	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
RT022	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
RT023	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
RT024	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
RT025	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
RT026	銀鯨	中永 大輝	埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械部
RT027	Dolly'15R	大貫 篤	神奈川県立生田高校 パソコン研究部
RT028	エンデバー 2015	高橋 勝	長岡工業高校ロボット部OB
RT029	ガルダイーゲル	青木 琢人	静岡理科大学 M.C.F.
RT030	流星号	鈴木 雄太	静岡理科大学 M.C.F.
RT031	Jehu 3	David Otten	Massachusetts Institute of Technology
RT032	Lamborghini	Andres Bercovich / Javier Torres, Luis Fuenzalida	Universidad Técnica Federico Santa María
RT033	Curious	Ma Jeong Ho , Lee Gyeong Heon	MAZE, Dankook Univ. Korea
RT034	_666_	Yuk Keun Ho, Park Geon Ju	MAZE, Dankook Univ. Korea
RT035	Diligent2	Meng Weilin	Institute of Technical Education
RT036	Starry-recon	Goh Wen Feng	Institute of Technical Education, Singapore
RT037	Excel:RT-1	Khiew Tzong Yong	Institute of Technical Education, Singapore
RT038	Scout-tracer	Teo Jun Wei	Institute of Technical Education, Singapore
RT039	Amazing-Mach	Hsuan-Sheng Lin & Ba-Xin Lin	Lunghwa University Electronic Engineering
RT040	Gow-Diu	Cai,Xin-Han / Cai,Yi-Zhan	Lunghwa University of Science and Technology
RT041	Slug_II	CHAO-WEI,CHEN	Lunghwa University of Science and Technology
RT042	Beetle_SU	Juing-Huei Su	Lunghwa University of Science and Technology
RT043	Pico	LIU,FONG-CHUN / WANG,WEN-LIANG	Lunghwa University of Science and Technology
RT044	Z&L	Liu shizhao, Zhang xi	Ngee Ann Polytechnic
RT045	420Blazelt	Pang Jia Jun Vernon, Xu Zhan	Ngee Ann Polytechnic
RT046	Ning3	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic
RT047	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
RT048	一号	吉川 公基	渋谷教育学園幕張中学校電気部
RT049	あき	藤井 ゆりあ	渋谷教育学園幕張中学校電気部
RT050	クワガタ	長島 大来	渋谷教育学園幕張中学校電気部
RT051	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
RT052	トキ 3344	大鶴 啓介	渋谷教育学園幕張高等学校物理部
RT053	北斗星	重田 悠希	渋谷教育学園幕張高等学校物理部
RT054	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 (渋谷ではありません)
RT055	Switch	園部 雄万	今年はしっかりと走る会
RT056	レシプロ麦茶	秋山 剛毅	青山学院大学ロボプロジェクト
RT057	Nyanpax	出射 幹也	青山学院大学ロボプロジェクト
RT058	カラメ梅ぼし丸	土橋 徹平	青山学院大学

出走順	ロボット	参加者	グループ名
RT059	X-1	佐藤 雄飛	青山学院大学
RT060	ぼりえんぺらー	古賀 典知	ポリテクカレッジ島根
RT061	KNCT-RT1	葉山 清輝	熊本高等専門学校 葉山研究室
RT062	リーネア カスタム	田中 駿佑	MebiAs
RT063	おこじよ	浅野 俊昭	千葉県立東総工業高等学校
RT064	スカイレイカー2型	伊藤 ひさし	個人
RT065	ジャンヌ・ダルク	長谷川 愛斗	新潟コンピュータ専門学校
RT066	フランチェスカ	高橋 優介	新潟コンピュータ専門学校
RT067	Futura Itwt. I	味香 啓佑	筑波大学 WORD 編集部
RT068	銀雲雀 2	山口 辰久	
RT069	トレ三郎	小川 靖夫	
RT070	自律機械	前村 凌佑	芝浦工業大学 SRDC
RT071	ドルフィン号	和泉 怜	芝浦工業大学 SRDC
RT072	MDK-1	小池 一輝	芝浦工業大学 SRDC
RT073	jiggling wagon	市原 海渡	芝浦工業大学 SRDC
RT074	雷	牧野 紗依	芝浦工業大学 SRDC
RT075	Beslippy900	益子 泰博	芝浦工業大学 SRDC
RT076	四暗刻	石澤 幹生	芝浦工業大学 SRDC
RT077	STRIX RMA	野村 太一	芝浦工業大学 SRDC
RT078	TRT-1	高取 大樹	芝浦工業大学 SRDC
RT079	HC-2	朝倉 裕也	長野県工科短期大学校
RT080	ポップシープ 21 改	志村 崇	東京農工大学
RT081	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
RT082	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
RT083	電腦一号	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
RT084	B	若松 駿輔	明星大学飯島研究室
RT085	㊦ X O : III	猪野 貴之	からくり工房 A:Mac
RT086	SimpleTracerMKZ	中島 史敬	
RT087	玄武	山田 真	福井大学 からくり工房 I.Sys
RT088	zephyr	栗山 凌一	福井大学 からくり工房 I.Sys
RT089	CREA+E	武市 英之	福井大学 からくり工房 I.Sys
RT090	AStrace	浅川 英慶	福井大学 からくり工房 I.Sys
RT091	Starter	花井 響	福井大学 からくり工房 I.Sys
RT092	楓	赤尾 健太	福井大学 からくり工房 I.Sys
RT093	NS-build	野村 慎之介	福井大学 からくり工房 I.Sys
RT094	Lily	長田 理希	福井大学 からくり工房 I.Sys
RT095	T.T ~月光~	高柳 智	福井大学 からくり工房 I.Sys
RT096	文鎮	外間 立洋	
RT097	シリコン・スピリット(暫定版)	松田 正裕	
RT098	Undecided	辻本 友樹	京大機械研究会
RT099	烈華 肆	市野塚 朝	電通大ロボメカ工房 OB
RT100	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
RT101	goemon	谷口 匠	電気通信大学ロボメカ工房
RT102	polka	相澤 理佳	電気通信大学ロボメカ工房
RT103	caby	岸田 貴光	電気通信大学ロボメカ工房
RT104	C.E.O.chicane	尾鷲 真士	電気通信大学ロボメカ工房
RT105	DasonTracer4WDS	小玉 隆志	電気通信大学ロボメカ工房
RT106	fennec	小澤 正行	電気通信大学ロボメカ工房
RT107	Defiant Mk-VI	千田 健斗	電気通信大学ロボメカ工房
RT108	Coral	中島 瑞	電気通信大学ロボメカ工房
RT109	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
RT110	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
RT111	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
RT112	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
RT113	オリエンタルα STEP スペシャ	高橋 勉	
RT114	天秤 18	畠山 和昭	銀座商店街
RT115	黄金鱒 6	大橋 辰也	銀座商店街
RT116	Whitetip X	落合 誠治	
RT117	FRAGILE015RT	河野 純也	日産自動車株式会社
RT118	VerdiRT6	平井 秀一	アニキと愉快的仲間たち/厚木ロボット研究会
RT119	METEORA 4	佐藤 慶明	アニキと愉快的仲間たち
RT120	錦豪式	寺崎 清	アニキと愉快的仲間たち
RT121	CartisX04	平井 雅尊	アニキと愉快的仲間たち

MEMO





競技規定集 Contest rule book

公益財団法人ニューテクノロジー振興財団マイクロマウス委員会

マイクロマウス（ハーフサイズ）競技規定

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

1. マイクロマウスに関する規定

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

2. 迷路に関する規定

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

3. 競技に関する規定

- 3-1** マイクロマウスが始点から終点への走行に要した最短の時間をそのマイクロマウスの迷路通過時間記録とする。マイクロマウス競技においては迷路通過時間記録および最短時間達成までの過程ならびにその間の自律性を評価する。
- 3-2** 操作者は迷路が公開された後で迷路に関する情報をマイクロマウスに入力してはならない。また競技中にスイッチ操作等で、迷路に関する情報を修正、あるいは部分的に消去することはできない。
- 3-3** 迷路の走行は、毎回始点より開始し、始点に戻った時点あるいは2秒以上停止、もしくはマイクロマウスの走行中止が認められた時点で終了する。
- 3-4** マイクロマウスが始点に戻り、自動的に再スタートする場合、始点において2秒以上停止しなければならない。
- 3-5** 操作者は、競技委員長の指示または走行中止の許可がない限り走行中のマイクロマウスに触れてはならない。競技委員長は、あきらかに走行に異常が認められた場合、走行中止の申し出を認める。また、それ以外の走行中止の申し出については、迷路に関する記憶をすべて消去することを条件に認める。
- 3-6** マイクロマウスの持ち時間は最大15分間として競技会ごとに定める。この間原則的に5回までの走行をすることができる。

- 3-7** マイクロマウスの床面より2.5cm以内の部分全てが終点領域に入ったとき、そのマイクロマウスは迷路を通過したと認められる。ただし、迷路の通過時間の測定は、始点のセンサがマイクロマウスをセンサしてから、終点領域の入り口のセンサが同マウスをセンサする間を計測する。
- 3-8** 競技場の照明、温度、湿度は通常の室内環境とする。照明の調節に関する申し出は受け付けられない。
- 3-9** 競技委員長は、必要と認められた場合、操作者に対しマイクロマウスについての説明を求めることができる。また競技委員長の判断で走行の中止、または失格の宣言その他必要な措置を講ずることができる。
- 3-10** 競技の表彰内容および評価基準は競技会ごとに定める。

[注意]

- 1.** 競技中にプログラムのローディングおよびROMの交換を行なうことは許されない。また、競技中にマイクロマウスを本体とは独立した開発装置やコンソールボックスと接続してプログラム実行に関する指示を与えることも許されない。
- 2.** 競技中にタイヤについた埃やごみ等を、粘着テープ等で除去することは許されるが、摩擦力を増やすために、溶剤等を使用してはならない。
- 3.** マイクロマウスは各走行において終点到着後も、さらに迷路の探索を続けることができる。この場合、始点から初めて終点に達するまでの時間を記録とする。
- 4.** マイクロマウスが始点に戻った後2秒以内に再スタートした場合、次の走行を開始したとみなされるが、その走行の計時記録は無効とする。
- 5.** 調整等のため、走行時を除いて迷路の始点の区画以外にマイクロマウスを置いてはならない。
- 6.** マイクロマウスの寸法について
マイクロマウスの下部構造の大きさは、1-5の規定にかかわらず、迷路の大きさによる制限を受ける。
- 7.** 迷路について
迷路は常識的な工作精度で製作されるため、ある程度の寸法の誤差が生じることがある。また、迷路を組換え可能とするため、壁および床面には1mm程度の隙間あるいは段差が生じることがある。また、色ムラ、変色、汚れなどがある場合がある。
- 8.** 始点・終点のセンサについて
種類：透過型赤外線センサ
光軸は水平であり、床面より0.5cmの高さにある（図1参照）。
位置：・始点のセンサ 始点の区画と次の区画との境
・終点のセンサ 終点の入口部分（図2参照）
- 9.** 終点領域の区画の一部にゴール標識を設置することがあるが、これは、競技委員長の承認を得て取り外すことができる。

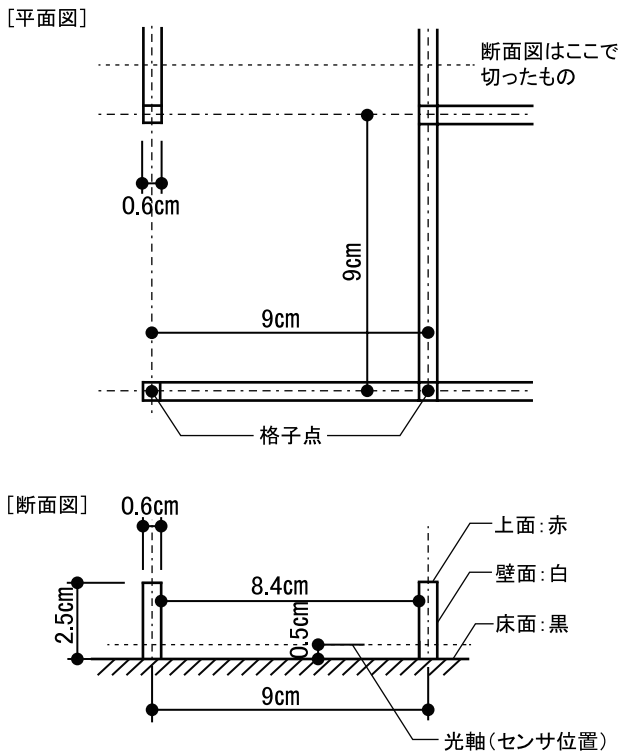


図1 迷路の構造

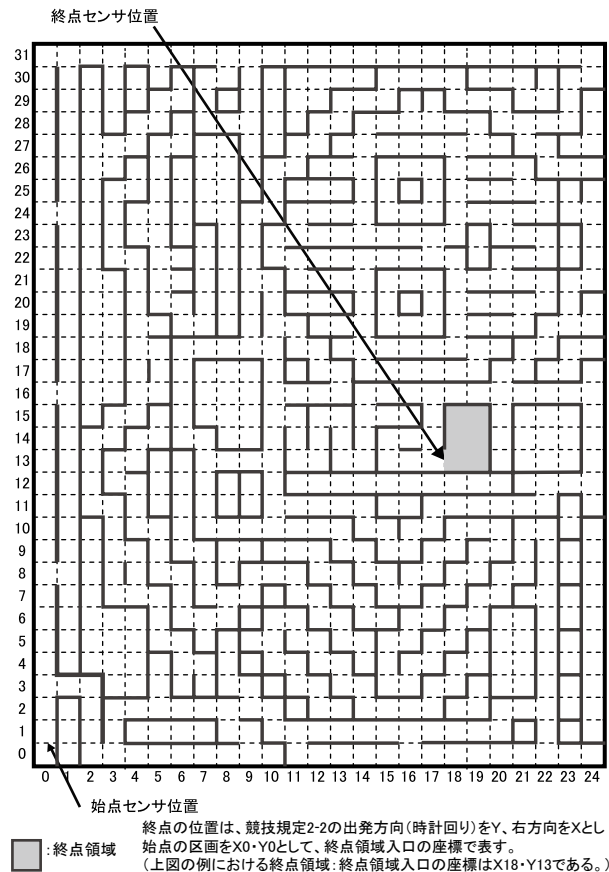


図2 センサ位置と終点領域入口の座標(例)

マイクロマウス (ハーフサイズ) 競技 全日本大会の運営に関する注意事項

1. 事前の情報アナウンスについて

迷路全体の大きさ、終点領域入り口および時間については、原則開催日の2ヶ月前に発表します。

2. マイクロマウスの操作について

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

3. クラス分けについて

(1) 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

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

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

(2) マイクロマウス (ハーフサイズ) 競技エキスパートクラス

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

4. 参加登録台数制限について

マイクロマウス (ハーフサイズ) 競技は何れのクラスも同一製作者による参加登録可能台数は1台のみとします。

ただし、シード権を持つ参加者は、そのマイクロマウスとは別にもう一台のみ、予選に参加登録できるものとし、そのマイクロマウスが予選

を通過した場合は、予選終了後に本人がどちらのマイクロマウスで決勝を走行するか選択することができるものとします。

5. 予選について

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

エキスパートクラスならびにフレッシュマンクラスの予選は、出走台数によって、各々迷路複数面又は迷路を分割して行うことがあります。

(1) フレッシュマンクラス

各クラス予選を行う場合は、原則的に予選用の16×16区画にて同日の午後に決勝を実施する予定ですが、詳細については改めて発表します。

(2) エキスパートクラス

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

6. 決勝中の預り制度

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

7. 競技中のバッテリー交換

フレッシュマンクラスでは、競技中、同一仕様のバッテリーに限り交換することが許されます。

エキスパートクラスでは、予選、決勝を通じて競技中のバッテリー交換が一切禁止されます。

8. 競技会場の照明環境とフラッシュ撮影等について

主催側としては限られた環境でしか動かないロボットではなく、極力あ

らゆる人間環境で動くロボットを目指すことを基本精神としています。

(1) 照明環境について

上記の精神に則り、競技会が開催される通常の照明環境で実施します。

(2) フラッシュ撮影等について

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

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

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

マイクロマウス（ハーフサイズ）競技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）競技エキスパートクラス

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

※この他、受賞者全員に記念品等が贈られます。また参加者全員に参加賞が贈られます。

マイクロマウス（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。

また、参加者全員に参加賞が贈られます。

マイクロマウスクラシック競技規定

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

1. マイクロマウスに関する規定

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

2. 迷路に関する規定

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

3. 競技に関する規定

- 3-1** マイクロマウスが始点から終点への走行に要した最短の時間をそのマイクロマウスの迷路通過時間記録とする。マイクロマウス競技においては迷路通過時間記録および最短時間達成までの過程ならびにその間の自律性を評価する。
- 3-2** 操作者は迷路が公開された後で迷路に関する情報をマイクロマウスに入力してはならない。また競技中にスイッチ操作等で、迷路に関する情報を修正、あるいは部分的に消去することはできない。
- 3-3** 迷路の走行は、毎回始点より開始し、始点に戻った時点あるいは 2 秒以上停止、もしくはマイクロマウスの走行中止が認められた時点で終了する。
- 3-4** マイクロマウスが始点に戻り、自動的に再スタートする場合、始点において 2 秒以上停止しなければならない。
- 3-5** 操作者は、競技委員長の指示または走行中止の許可がない限り走行中のマイクロマウスに触れてはならない。競技委員長は、あらかじめ走行に異常が認められた場合、走行中止の申し出を認める。また、それ以外の走行中止の申し出については、迷路に関する記憶をすべて消去することを条件に認める。
- 3-6** マイクロマウスは 10 分間の持ち時間を有し、この間 5 回までの走行をすることができる。ただし、特に必要と認められた競技会については、持ち時間を 7 分、走行回数を 5 回、また持ち時間を 5 分、走行回数を 5 回とすることができる。
- 3-7** マイクロマウスの床面より 5 cm以内の部分が入ったとき、そのマイクロマウスは迷路を通過したと認められる。た

- だし、迷路の通過時間の測定は、始点のセンサがマイクロマウスをセンシングしてから、終点のセンサが同マウスをセンシングする間を計測する。
- 3-8** 競技場の照明、温度、湿度は通常の室内環境とする。照明の調節に関する申し出は受け付けられない。
- 3-9** 競技委員長は、必要と認められた場合、操作者に対しマイクロマウスについての説明を求められることができる。また競技委員長の判断で走行の中止、または失格の宣言その他必要な措置を講ずることができる。
- 3-10** 競技の表彰内容及び評価基準は競技会ごとに定める。

[注意]

- 1.** 競技中にプログラムのローディングおよびROMの交換を行なうことは許されない。また、競技中にマイクロマウスを本体とは独立した開発装置やコンソールボックスと接続してプログラム実行に関する指示を与えることも許されない。
- 2.** 競技中にタイヤについた埃やごみ等を、粘着テープ等で除去することは許されるが、摩擦力を増やすために、溶剤等を使用してはならない。
- 3.** マイクロマウスは各走行において終点到着後も、さらに迷路の探索を続けることができる。この場合、始点から初めて終点に達するまでの時間を記録とする。
- 4.** マイクロマウスが始点に戻った後 2 秒以内に再スタートした場合、次の走行を開始したとみなされるが、その走行の計時記録は無効とする。
- 5.** 調整等のため、走行時を除いて迷路の始点の区画以外にマイクロマウスを置いてはならない。
- 6.** マイクロマウスの寸法について
マイクロマウスの下部構造の大きさは、1-5 の規定にかかわらず、迷路の大きさによる制限を受ける。
- 7.** 迷路について
迷路は常識的な工作精度で製作されるため、ある程度の寸法の誤差が生じることがある。また、迷路を組換え可能とするため、壁および床面には 1 mm程度の隙間あるいは段差が生じることがある。また、色ムラ、変色、汚れなどがある場合がある。
- 8.** 始点・終点のセンサについて
種類：透過型赤外線センサ
光軸は水平であり、床面より 1 cmの高さにある(図 1参照)。
- 位置：・始点のセンサ 始点の区画と次の区画との境
・終点のセンサ 終点の入口部分(図 2参照)
- 9.** 迷路の終点となる 4 区画内には壁や柱は存在しない。

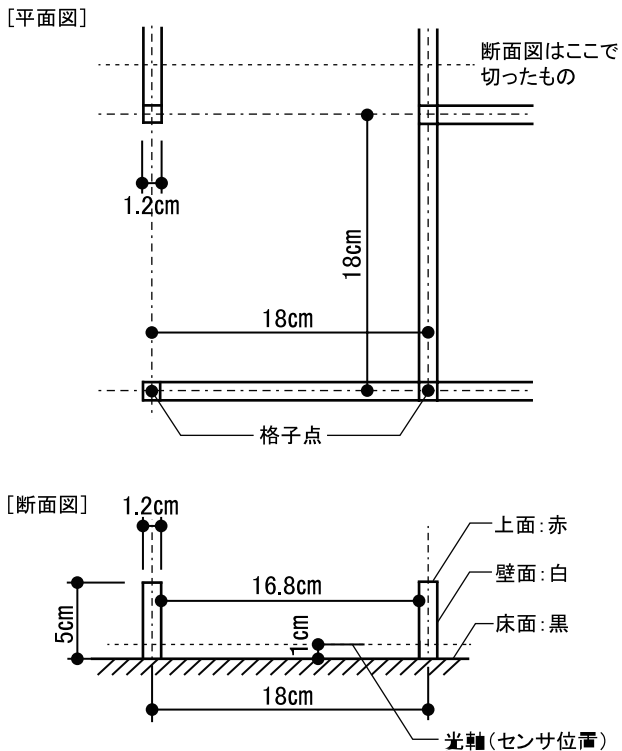


図1 迷路の構造

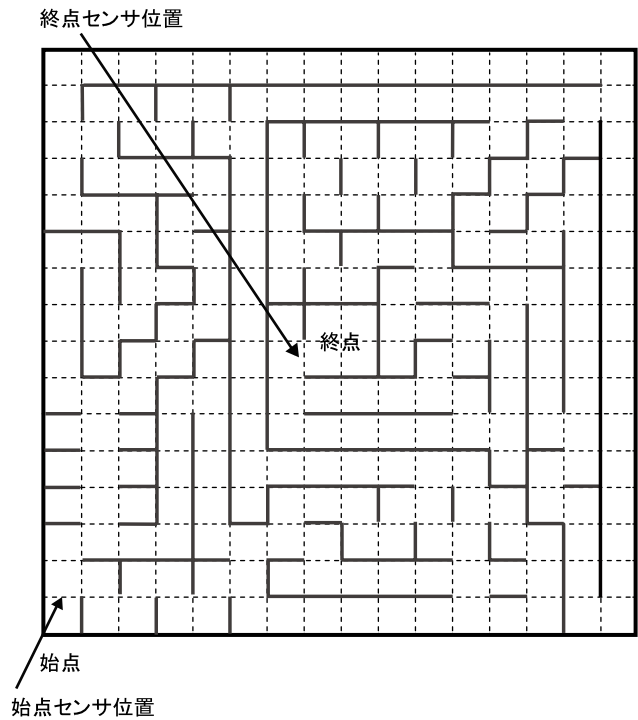


図2 センサ位置と終点領域入口の座標(例)

マイクロマウスクラシック競技 全日本大会の運営に関する注意事項

1. マイクロマウスの操作について

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

2. クラス分けについて

(1) マイクロマウスクラシック競技フレッシュマンクラス(※2014年度以降も開催します)

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

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

(2) マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス

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

3. 参加登録台数制限について

マイクロマウスクラシック競技は何れのクラスも同一製作者による参加登録可能台数は1台のみとします。

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

4. 予選について

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

エキスパートクラスならびにフレッシュマンクラスの予選は、出走台数によって、各々迷路複数面で行うことがあります。

(1) フレッシュマンクラス

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

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

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

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

(2) エキスパートクラス

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

5. 決勝中の預り制度

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

6. バッテリー交換について

フレッシュマンクラスでは、競技中、同一仕様のバッテリーに限り交換することが許されます。エキスパートクラスでは、予選、決勝を通じて、競技中のバッテリー交換が一切禁止されます。

7. 持ち時間及び走行回数について

エキスパートクラス予選は、持ち時間7分、走行回数5回で競技を行われ、決勝においては持ち時間5分、走行回数5回で競技を行います。また、フレッシュマンクラスは、持ち時間7分、走行回数5回で競技を行います。

8. 競技会場の照明環境とフラッシュ撮影等について

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

(1) 照明環境について

上記の精神に則り、競技会が開催される通常の照明環境で実施します。

(2) フラッシュ撮影等について

マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス決勝につきましては、

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

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

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

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

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エキスパートクラス

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

※この他、受賞者全員に記念品等が贈られます。また参加者全員に参加賞が贈られます。

マイクロマウスクラシック競技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。

また、参加者全員に参加賞が贈られます。

ロボットレース競技規定

ロボットレース競技は、ロボットに定められた周回コースを走行させ、自律操縦の巧みさとスピードとを競う競技である。ここに出場するロボットをロボットレーサと呼ぶ。

1. ロボットレーサに関する規定

- 1-1** ロボットレーサは自立型でなければならない。スタートの操作を除き、有線、無線を問わず外部からの一切の操作を行ってはならない。
- 1-2** ロボットレーサは、競技中に操作者により、ハードウェアおよびソフトウェアの追加、取り外し、交換、変更を受けてはならない。ただし、軽微な修理・調整は許される。
- 1-3** ロボットレーサの大きさは全長 25cm、全幅 25cm、全高 20cm 以内でなければならない。
- 1-4** ロボットレーサは、接地力を増すための吸引機構を装備してはならない。

2. コースに関する規定

- 2-1** コースの走行面は黒色とし、コースは、幅 1.9cm の白色のラインで示された周回コースである。ラインの全長は 60m 以下とする。
- 2-2** ラインは、直線と円弧の組合せにより構成される。ラインは交差することがある。
- 2-3** ラインを構成する円弧の曲率半径は、10cm 以上とする。また、曲率変化点間の距離は 10cm 以上とする。
- 2-4** ラインが交差するとき、交差の角度は 90 度 ± 5 度とする。(図 1 参照) ラインが交差する点の前後 25cm は、ラインは直線とする。
- 2-5** スタートラインおよびゴールラインを周回コースの直線部分に置く。ゴールラインは、スタートラインの後方 1m に置く。ラインの進行方向右側のスタートラインとゴールライン上には、それぞれスタートマーカーとゴールマーカーが定められた位置に貼付される。(図 2、3 参照)
- 2-6** スタートラインとゴールラインの間のラインの中心から左右それぞれ 20cm の領域をスタート・ゴールエリアと呼ぶ。また、スタートラインとゴールライン上には、それぞれスタートゲートとゴールゲートが置かれる。スタートゲートとゴールゲートの内のりは幅 40cm、高さ 25cm とする。
- 2-7** スタートラインとゴールラインの前後 25cm のラインは直線とする。
- 2-8** ラインの曲率が変化する地点には、進行方向左側の定められた位置にコーナーマーカーが貼付される。(図 4 参照)
- 2-9** コースの走行面は通常水平とするが、部分的には最大 5 度の傾斜がある場合があるものとする。

3. 競技に関する規定

- 3-1** ロボットレーサは、本体の床面への投影が常にコースを示すライン上にあるように走行する。走行中のロボットレーサ本体がライン上から完全に離れた場合をコースアウトとする。
- 3-2** ロボットレーサは、3 分間の持ち時間を有し、この間 3 回までの走行をすることができる。
- 3-3** 走行は、毎回、コース上に定められたスタート・ゴールエリア内より指定された方向に対して開始するものとする。
- 3-4** ロボットレーサは周回走行後、スタート・ゴールエリア内に自動停止し、かつ 2 秒以上停止しなければならない。
- 3-5** ロボットレーサが各回の周回走行に要した時間のうち、最も短い時間を、そのロボットレーサの周回走行時間記録とする。
- 3-6** 周回走行時間の測定はスタートライン上のセンサがロボットレーサの本体の一部をセンサしてから、ゴールライン上のセンサが同じロボットレーサの本体の一部をセンサする間を計測する。ただし、ロボットレーサの本体の全てがゴールラインを通過しなければ、計測された周

回走行時間は記録として認められない。

- 3-7** ロボットレーサが周回走行中に、コースアウトした場合、もしくは 2 秒以上停止した場合、その走行が終了したものとする。
- 3-8** 操作者はコースが公開された後でコースに関する情報をロボットレーサに入力してはならない。また競技中にスイッチ操作等で、コースに関する情報を修正、あるいは部分的に消去することはできない。
- 3-9** 操作者は競技委員長の指示、または走行中止の許可がない限り走行中のロボットレーサに触れてはならない。競技委員長は、ロボットレーサが走行不能となった場合、走行中止の申し出を認める。
- 3-10** 競技場の照明、温度、湿度は通常の室内環境とする。照明の調整に関する申し出は受け付けられない。
- 3-11** 競技委員長は必要と認めた場合、操作者に対してロボットレーサについての説明を求めることができる。また、競技委員長の判断で走行の中止、または失格の宣言その他必要な措置を講ずることができる。
- 3-12** 競技の表彰内容及び評価基準は競技会ごとに定める。

【注意】

- 競技中にプログラムのローディングおよび ROM 交換を行うことは許されない。また、競技中にロボットレーサを、本体とは独立した開発装置やコンソールボックスと接続して、プログラム実行に関する指示を与えることも許されない。
- 競技中にタイヤについた埃やごみ等を、粘着テープ等で除去することは許されるが、摩擦力を増やすために、溶剤等を使用してはならない。
- スタート操作の後、スタートラインに達する前に、停止またはコースアウトした場合は、1 回の走行のみとする。
- ロボットレーサが周回走行を行い、ゴールラインを通過してもスタート・ゴールエリア内に自動停止しなければ、その回の走行記録は無効とする。
- 調整等のため、走行時を除いて、スタートゴールエリア以外にロボットレーサを置いてはならない。
- コースは、曲率の変化する円弧が連続する場合もある(図 4 参照)。
- ロボットレース競技のコース面は、木材に黒のつや消し塗料が塗布されており、ラインは白のビニールテープ(及びそれに準じるもの)を使用する。走行面は極力平らとなるようフィールドを製作するが、工作・設置の精度により、1mm 程度の段差が生じることが有る。また、路面のグリップに関する申し出は受け付けられない。
- スタートライン及びゴールライン上のセンサについて(図 5 に示されている)
種類: 透過型赤外線センサ
光軸は水平であり、床面より約 1cm の高さにある。

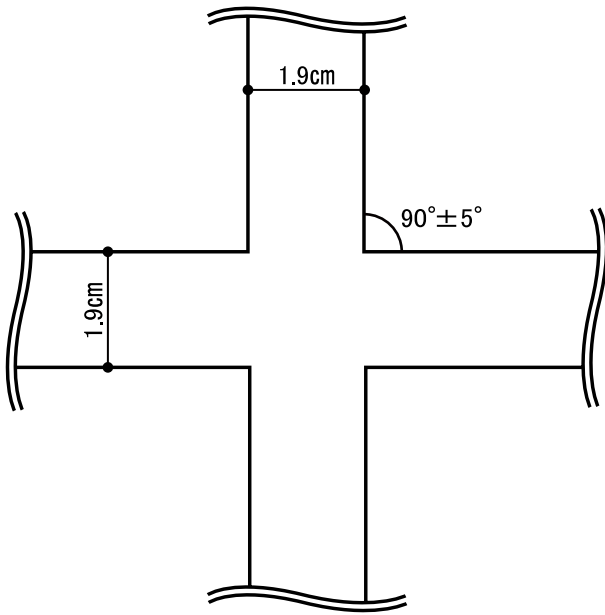


図1 交差点

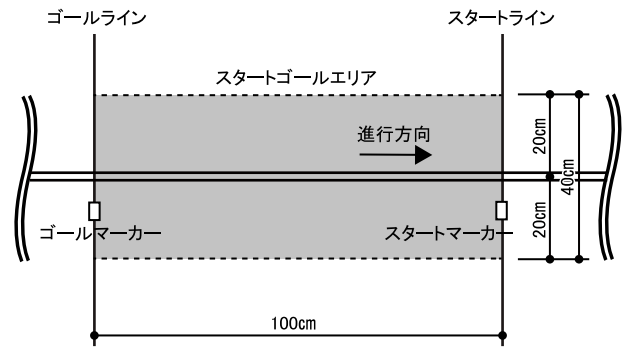


図2 スタート・ゴールエリア付近

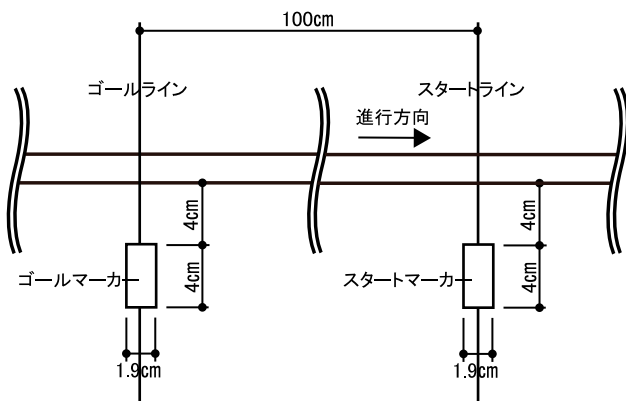


図3 スタート・ゴールマーカー

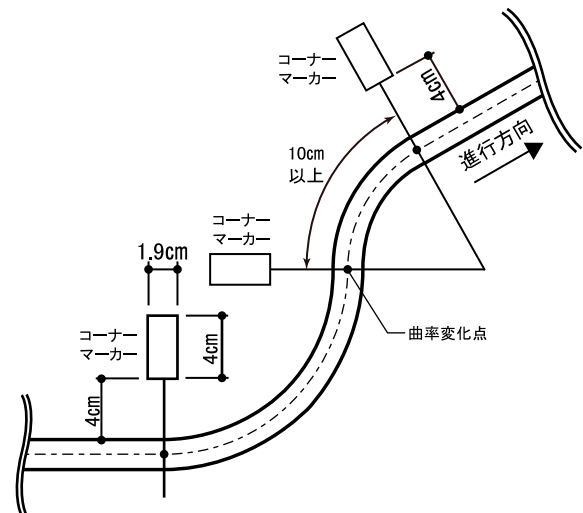


図4 曲率半径の変化する点とコーナーマーカー

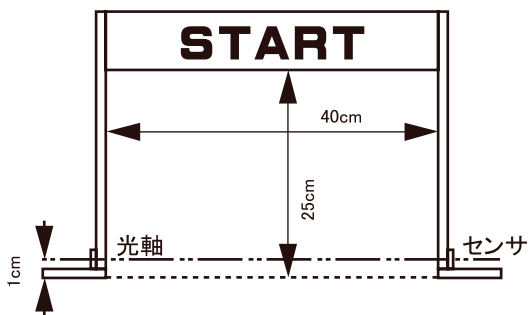


図5 スタート・ゴールゲート

ロボットレース競技 全日本大会の運営に関する注意事項

1. 参加登録台数について

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

2. 予選について

予選に参加したロボットレーサの内、上位約30台が決勝に進出することができます。なお、予選に出場したロボットレーサの中で、審査員に特に技術的に優れていると認められたロボットレーサは、（予選の順位によらず）決勝に出場できることがあります。

また決勝戦への参加は、同一製作者あるいは同一グループによって製作された技術的に類似性の高いロボットレーサは1台限りとし、かつ一人のオペレーター（製作者がオペレートするのが原則）は一台のロボットレーサしか操作できないこととします。

3. ロボットレーサの同一性に関する一括車検について

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

4. 競技中のバッテリー交換

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

5. 競技会場の照明環境とフラッシュ撮影等について

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

(1) 照明環境について

上記の精神に則り、競技会が開催される通常の照明環境で実施します。

(2) フラッシュ撮影等について

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

6. 決勝中の預り制度

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

ロボットレース競技 全日本大会評価基準と表彰内容

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

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

ロボットレース競技 全日本大会表彰内容

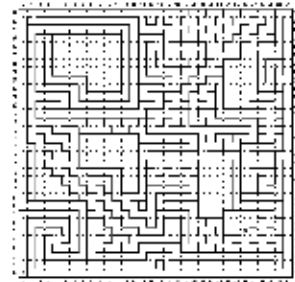
優勝	賞状、副賞、研究奨励金 10万円
2位	賞状、副賞、研究奨励金 5万円
3位	賞状、副賞、研究奨励金 3万円
4位	賞状、副賞、研究奨励金 1万円
5位	賞状、副賞、研究奨励金 1万円
6位	賞状、副賞、研究奨励金 1万円
ニューテクノロジー賞	賞状、副賞
つくば科学万博記念財団理事長賞	賞状、研究奨励金として図書券2万円
特別賞	賞状、副賞

※この他、受賞者全員に記念品等が贈られます。また参加者全員に参加賞が贈られます。

マイクロマウス 2014 各競技上位機記録

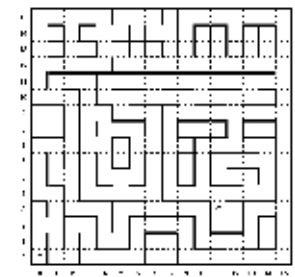
マイクロマウスハーフサイズ競技エキスパートクラス

第1位	こじまうす 10	小島 宏一	00:08:766
第2位	Sapphire	松井 祐樹	00:09:085
第3位	iWin	Jiang QinHua	00:09:107



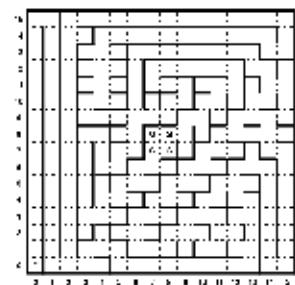
マイクロマウスハーフサイズ競技フレッシュマンクラス

第1位	Falter	落合 誠治	00:11:179
第2位	chibi	井口 柊也	00:28:246
第3位	壁マウス	名取 拓也	00:32:027



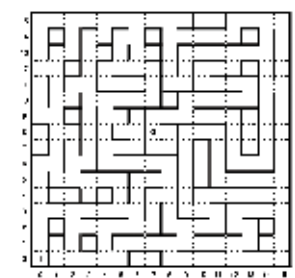
マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス

第1位	紫電改	宇都宮 正和	00:06:574
第2位	ハセシユマウス ver.3.0	長谷川 峻	00:07:195
第3位	Dao-Hu	Ho,Tsung-Chun / Chen,Chao-Wei	00:07:392



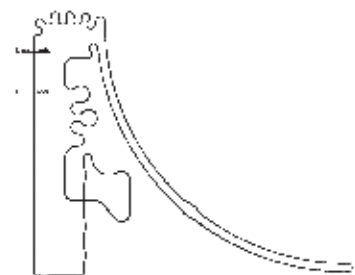
マイクロマウスクラシック競技フレッシュマンクラス

第1位	Schwärmer	今井 康博	00:07:967
第2位	Uni	高柳 智	00:08:371
第3位	かに☆かま	小泉 太嘉志	00:09:366



ロボットレース競技

第1位	CartisX04	平井 雅尊	00:16:512
第2位	Snail_II	Shih,Kai-Hsiang / Cai,Yi-Zhan	00:18:577
第3位	Dao-Huei	Ho,Tsung-Chun / Liao,Huan-Jie	00:19:364



全日本マイクロマウス大会歴代優勝機

開催年	優勝者・優勝機	開催年	優勝者・優勝機
1980年 第1回	マイクロマウス競技 該当者なし	1998年 第19回	エキスパートクラス Roh Chang-Hyun (韓国) 「Kwa-Gwang」
1981年 第2回	マイクロマウス競技 麦田憲司「NORIKO-3」	1999年 第20回	エキスパートクラス Nam Young. Cho (韓国) 「Varam」
1982年 第3回	マイクロマウス競技 麦田憲司「NORIKO-7」 初の2輪DCモーター機優勝	2000年 第21回	エキスパートクラス Oh Kil-young (韓国) 「I.N.G」
1983年 第4回	マイクロマウス競技 上広孝幸「TU-27」	2001年 第22回	エキスパートクラス Wong Kok Kiong (シンガポール) 「NING2」
1984年 第5回	マイクロマウス競技 野村正則・井谷優「NAZCA」	2002年 第23回	エキスパートクラス 井谷優「マイクロマウス3」
1985年 第6回	マイクロマウス競技 山名宏治「MAY-ROSE」	2003年 第24回	エキスパートクラス Ng Beng Kiat (シンガポール) 「Min3G」
85マイクロマウス世界大会	マイクロマウス競技 福山マイコンクラブ「NORIKO-X1」	2004年 第25回	エキスパートクラス Ng Beng Kiat (シンガポール) 「Min4」
1986年 第7回	マイクロマウス競技 芝浦工業大学電気工学科「S.I.T.-XVIII」	2005年 第26回	エキスパートクラス YIN HSIANG TING (シンガポール) 「BR3」
1987年 第8回	マイクロマウス競技 井谷優「マイクロマウスキット NORIKO」	2006年 第27回	エキスパートクラス Ng Beng Kiat (シンガポール) 「MIN4A」
1988年 第9回	マイクロマウス競技 井谷優「NORIKO-XX1」 初の4輪ステッピングモーター機優勝	2007年 第28回	エキスパートクラス JACKSON YOUN SHI KAT (シンガポール) 「HOPE Y8A」
1989年 第10回	マイクロマウス競技 井谷優「NORIKO '89」	2008年 第29回	エキスパートクラス Ng Beng Kiat (シンガポール) 「Min5」
1990年 第11回	エキスパートクラス DAVID OTTEN (米国 MIT) 「MITEE6」 マイクロマウス競技 クラス分け開始 (エキスパートクラス・フレッシュマンクラス)		
1991年 第12回	エキスパートクラス 井谷優「NORIKO-91」 初の4輪DCモーター機優勝		
1992年 第13回	エキスパートクラス 井谷優「NORIKO-92」 初の6輪DCモーター機優勝		
1993年 第14回	エキスパートクラス 井谷優「NORIKO-93」		
1994年 第15回	エキスパートクラス DAVID OTTEN (米国 MIT) 「MITEE7」		
1995年 第16回	エキスパートクラス 金炳洙・李周浩 (韓国) 「Ssing Ssing 3」		
1996年 第17回	エキスパートクラス 井谷優「NORIKO-FINAL」 初の5輪DCモーター機優勝		
1997年 第18回	エキスパートクラス In-yong Ha (韓国) 「Dudung」		

開催年	優勝者・優勝機
-----	---------

2009年 第30回 ハーフサイズ ハーフサイズ競技開始

加藤雄資「Bee」
 エキスパートクラス
 Soh Yi Lang「Rush」
 フレッシュマンクラス
 杉山大輔「すぎやまうす」

2013年クラシックサイズ
 エキスパートクラス優勝機
 「Tetra」



2010年 第31回 ハーフサイズ
 Khiew Tzong Yong「Excel:Mini-2」

エキスパートクラス
 加藤雄資「Tetra」
 フレッシュマンクラス
 PEH Lian Soon「GMS1」

2011年 第32回 ハーフサイズ
 小島 宏一「こじまうす 7」

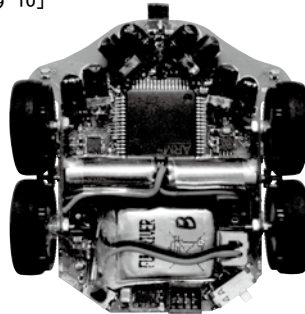
エキスパートクラス
 Ng Beng Kiat「Min7.1」
 フレッシュマンクラス
 Mun Byeongjun「Mun Bbaeng」

フレッシュマンクラス予選開始

2012年 第33回 ハーフサイズ
 小島 宏一「こじまうす 7」

エキスパートクラス
 加藤 雄資「Tetra」
 フレッシュマンクラス
 Eum Sang-Hoon & Lee Jae-Seong「_H2_」

2014年ハーフサイズ優勝機
 「こじまうす 10」



2013年 第34回 ハーフサイズ
 小島 宏一「こじまうす 9」

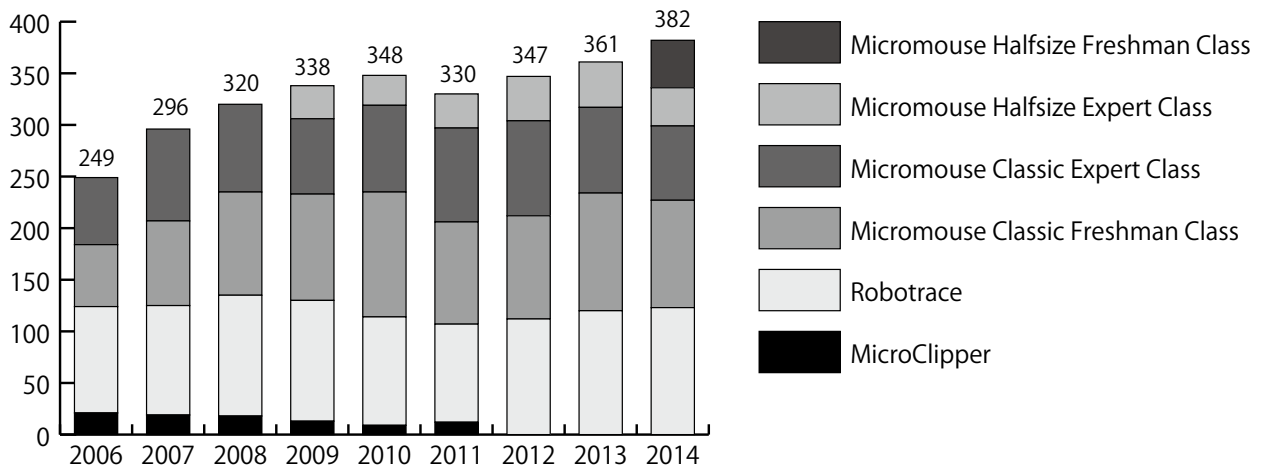
エキスパートクラス
 加藤 雄資「Tetra」
 フレッシュマンクラス
 河野純也「FRAGILE013MM」

2014年 第35回 ハーフサイズ エキスパートクラス
 小島 宏一「こじまうす 10」

ハーフサイズ フレッシュマンクラス
 落合 誠治「Falter」
 クラシック エキスパートクラス
 宇都宮 正和「紫電改」
 クラシック フレッシュマンクラス
 今井 康博「Schwarmer」

ハーフサイズフレッシュマンクラス競技開始

全日本マイクロマウス大会参加者の推移



マイクロマウス 2015 実行委員会 委員名簿

実行委員長	鈴木秀和	東京工芸大学 工学部電子機械学科 准教授
実行副委員長	飯島純一	明星大学 情報学部 教授
実行副委員長	中川友紀子	(株)アールティ 代表取締役
実行副委員長	中村文一	東京理科大学 理工学部電気電子情報工学科 講師
実行委員長補佐	水川 真	HRI システムデザイン研究所 主宰/芝浦工業大学 名誉教授
実行委員長補佐	油田信一	芝浦工業大学 特任教授
実行委員長補佐	田代泰典	(公財)ニューテクノロジー振興財団 常務理事・事務局長
実行委員	青木政武	東日本支部副支部長
	青木亮一	渋谷教育学園 幕張中学校・高等学校 教諭
	安藤吉伸	芝浦工業大学 工学部電気工学科 教授
	飯田一輝	ライフロボティクス(株) / からくり工房 A:Mac
	伊藤恒平	金沢工業高等専門学校 機械工学科 教授
	大原賢一	名城大学 理工学部メカトロニクス工学科 准教授
	小川靖夫	東日本支部副支部長
	川上早苗	(株)アールティフワード
	久住隆司	ロボット・ファン. net
	河野純也	日産自動車(株)
	小島宏一	産業技術総合研究所
	小峰直樹	ソニー(株)
	三月兎	松永弥生 / ロボットライター
	鈴木健之	名古屋工学院専門学校
	高橋 勝	昭和飛行機テクノサービス(株)
	高橋英宏	(株)ゼロソフト
	竹西素子	(株)オーム社
	竹村憲太郎	東海大学 情報理工学部コンピュータ応用工学科 准教授
	中川範晃	(株)アールティ
	中島史敬	中島国際特許事務所
	長谷川和宣	名古屋工学院専門学校
	長谷川忠大	芝浦工業大学 工学部電気工学科 教授
	秦 直哉	横河電子機器(株)
	畠山和昭	埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械科 教諭
	平川新吾	(株)バンダイナムコエンターテインメント
	福島紀行	(株)SCE
	松下健嗣	NKK スイッチズ(株)
	山口辰久	グーグル(株)
	山口亨一	埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械科 教諭
	山崎芳昭	明星大学 理工学部総合理工学科機械工学系 准教授
	李 周浩	立命館大学 情報理工学部情報コミュニケーション学科 教授
	綿谷良太	個人
	渡邊 香	(株)ゼロソフト
	渡辺里恵	声優
大会事務局	郷圭子	
各団体代表委員	笹谷禎伸	からくり工房 A:Mac
	坂井佑将	芝浦工業大学 SRDC
	秦 康祐	電気通信大学ロボメカ工房
	新保佑京	東京工芸大学からくり工房
	吉川大貴	東京理科大学 Mice
	赤尾健太	福井大学からくり工房 I.Sys
	山上諒太	早稲田大学 WMMC
協力団体		マイクロマウス・サポーターズ
		アニキと愉快な仲間たち
		からくり工房 A:Mac
		埼玉県立狭山工業高等学校
		埼玉県立新座総合技術高等学校
		芝浦工業大学 SRDC
		電気通信大学ロボメカ工房
		東京工芸大学からくり工房
		東京理科大学 Mice
		福井大学からくり工房 I.Sys
		早稲田大学 WMMC

時刻表 Bus Schedule

東京工芸大学行【厚木バスセンター発】

From Atsugi Bus Center to Tokyo Polytechnic University

11月21日(土)													11月22日(日)									
6	35	50											6	20	50							
7	20	50											7	20	40	50						
8	10	20	<u>23</u>	30	33	36	39	<u>42</u>	45	<u>50</u>	51	<u>55</u>	<u>57</u>	8	0	10	20	30	40	50		
9	0	<u>3</u>	6	9	15	25	35	45					9	20	50							
10	0	10	20	25	<u>30</u>	35	40	45					10	20	50							
11	0	20	45										11	20	50							
12	0	3	15	17	20	42	50						12	20	50							
13	5	30											13	20	50							
14	15	30	40	45									14	20	50							
15	14	40											15	20	50							
16	1	12	22	28	40	56							16	20	50							
17	15	45											17	20	50							
18	5	25	45										18	20	50							
19	5	25	45										19	20	50							
20	5	25	45										20	20	50							
21	5	25	45										21	20	52							
22	15												22									
23	0												23									

厚木バスセンター行【東京工芸大学発】

From Tokyo Polytechnic University to Atsugi Bus Center

11月21日(土)													11月22日(日)									
6	10	30	50										6	50								
7	5	20	35	50									7	20	50							
8	15	30	40	50	56								8	20	50							
9	2	8	14	20	26	32	40	50					9	20	50							
10	0	10	20	30	40	49							10	20	50							
11	0	5	25	45									11	20	50							
12	15	25	30	35	40	42	45						12	20	50							
13	4	15	30	55									13	20	50							
14	37	55											14	20	50							
15	2	8	38										15	20	50							
16	5	30	37	45	52								16	20	50							
17	0	10	20	40	55								17	20	50							
18	10	20	30	50									18	20	40	50	55					
19	10	25	45										19	0	20	50						
20	5	25	45	55									20	20	50							
21	5	25											21	20								
22	35												22									

斜字 : 急行 express : 臨時便(各停) extra bus

バス代: 片道270円(現金運賃)
Fee 片道268円(IC運賃)

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

その他、賞品協賛企業各社

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

協賛企業広告

財団法人ニューテクノロジー振興財団企画推奨 **入門者向けロボット競技**

究極のロボット短距離走 ロボスプリントに挑戦しよう!!

RoboSprint

ロボスプリントキットNEO2
標準小売価格 ¥3,990(税込)

最大の難関はロボスプリントのスタートラインに挑戦するところか?

よーいドンで同時にスタート

①

スタートラインに到達したら、ま外早てカブトスイッチを押し、ゴールを止める。

Starting Area

② 直線コースを爆進するロボスプリンター

＜キットコース全体図＞

0.45m

0.3m

0.45m

9.5m

1m

Breaking Area

③ Breaking Area 停止できればゴール

どれだけ早くゴールしてもBreaking Area内で停止できなければ失格だ。

次のホームページからダウンロードできます。
 「組立てキット情報・マニュアルのダウンロード」をご覧ください。
<http://www.smats.co.jp>
<http://www.ntf.or.jp/mouse/sprint.html>

【C言語マニュアル】
 【組立マニュアル】

お問い合わせは **Smart Machine Technologies**
SMATS

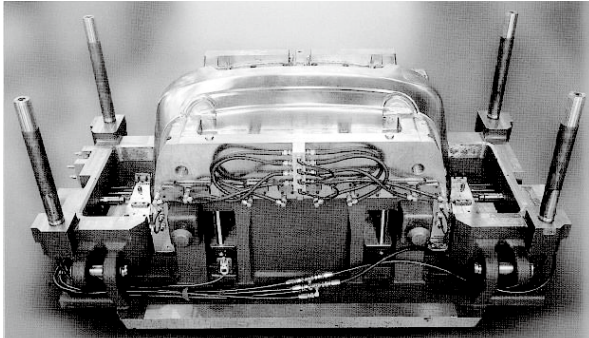
総販売代理店 **スマッツ株式会社**
 〒491-0918 愛知県一宮市末広二丁目9番19号
 TEL 0586-82-6200 FAX 0586-52-4500
 URL <http://www.smats.co.jp>
 E-Mail info@smats.co.jp

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

夢を語る金型企業でありたい **MEIKI**

明るく輝く未来を切り開く

明輝は「納期正しい精密金型」をコンセプトに、最新の設備と、長い歴史で培ってきた技術を駆使し、小型精密金型から超大型金型までお客様のニーズを満たす鉄の芸術「金型」づくりに全力をつくしています。



〒243-0807
 神奈川県厚木市金田1030
<http://www.meiki.co.jp>
 Tel:046-224-2251

株式会社 明輝
 MEIKI & COMPANY, LTD.

NKK SWITCHES

iF DESIGN AWARD 2015

iF DESIGN AWARD 受賞

ISシリーズ

有機ELディスプレイ フルスクリーンカラーIS

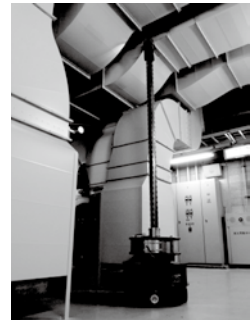
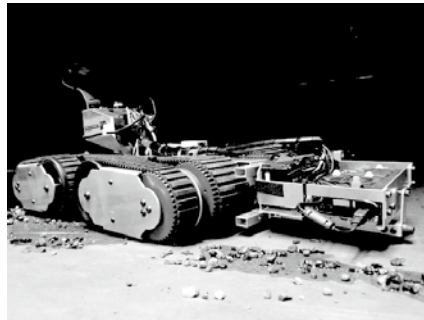


※iF DESIGN AWARD:ドイツの Industry Forum Design Hannover (iF) 主宰。優れたデザインの工業製品に贈られる、世界で最も権威あるデザイン賞の一つです。

※画像はハメコミ合成です。詳しくはWEBで

NKKスイッチズ株式会社
<http://www.nkkswitches.co.jp/> 旧社名 日本開閉器工業株式会社
 本社 TEL 044-813-8001 大阪 TEL 06-6399-2015 名古屋 TEL 052-322-1741 福岡 TEL 092-473-3600

社会インフラ・産業インフラをロボット技術で守る！



株式会社イクスリサーチ <http://www.ixs.co.jp/>

弊社はエンジニア（機械系、電気系、組込み、ソフトウェア）を随時募集しております。



MTLは超小型ロータリーエンコーダ
高精度DDモータのメーカーです。

世界最小
The Smallest × High Resolution
高分解能

マイクロテック・ラボラトリー株式会社

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

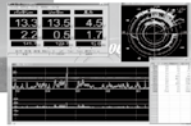
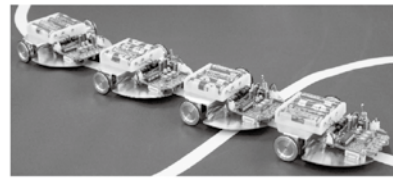
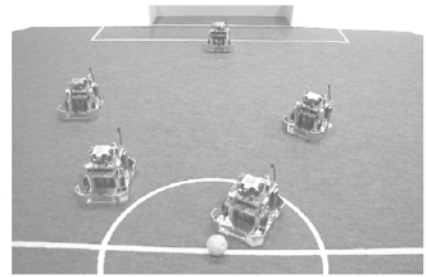
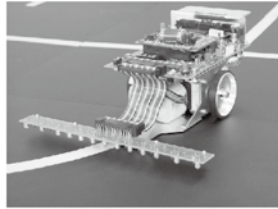
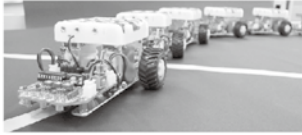
マイクロエンコーダ 検索



次世代エンジニアの創意工夫を支援!

小型移動ロボット

マイコン制御、プログラミング、メカトロニクス入門用
 ロボットを動かしたい方、マイコンプログラムを覚えたい方に最適な学習教材。
 ソースコード付きサンプルプログラムやロボット動作のためのアルゴリズムなど詳しい
 技術解説、回路図が付属。学校や企業のエンジニア育成の教材として、各種研究、ロボッ
 ト競技会参加のプラットフォームとしてご利用ください。



エコ発電用コントローラ

太陽電池と風力発電機によるクリーンエネルギーシステム
 自然エネルギーで作出した電力をバッテリーに蓄えて利用する充放電コント
 ローラです。街路灯、標識照明、観測設備などの独立系システム電源用。工業
 系学校の電気実習に、学校、科学館、公共施設でのエコ学習にご活用ください。

ロボット教材・制御機器・計測機器・電子回路基板の特注開発、OEM 供給もお任せください

エフテック株式会社
 E-mail : home@ftech-net.co.jp

詳しくはホームページをご覧ください
<http://www.ftech-net.co.jp/>
 〒950-0931 新潟市中央区南長潟 13-5
 TEL 025-286-6660 FAX 025-286-6661

人とロボットが協働・共存する新しい世界を創造します



人を豊かにサポートする
 「世界で最もシンプルな動作のコ・ロボット」

国際ロボット展2015で新製品発表

ライフロボティクス株式会社
 info@liferobotics.jp <http://liferobotics.jp>

オリエンタルモーターは、ロボコンを応援しています。

精密小型モーターのメーカーとして、

市場のニーズに応えるさまざまな動きを創り出しているオリエンタルモーター。

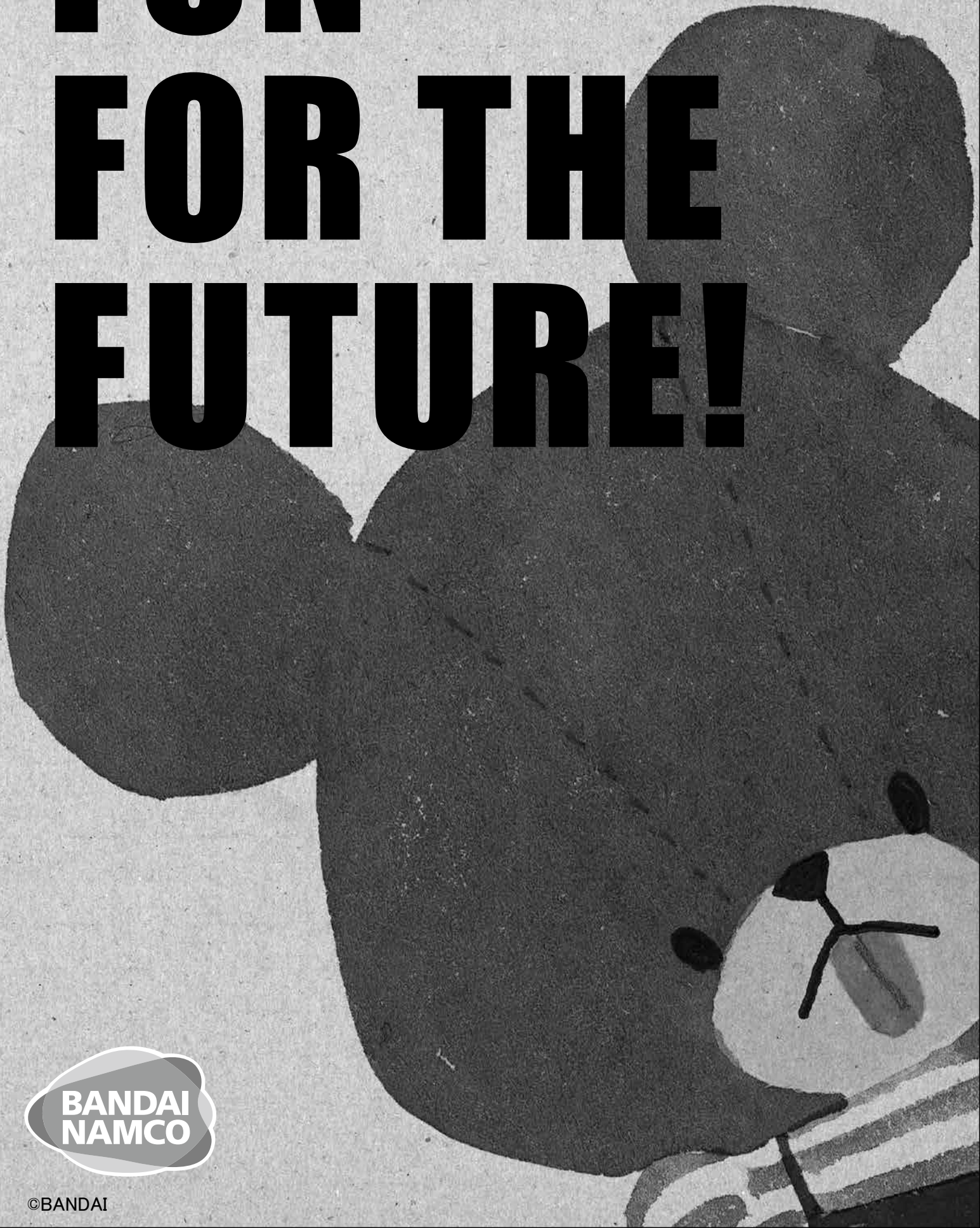
取付角20mmのステッピングモーターをはじめ、

豊富なラインアップの製品群が、あなたのロボットづくりをサポートします。

一台からのご注文にも、速やかにお応えします。



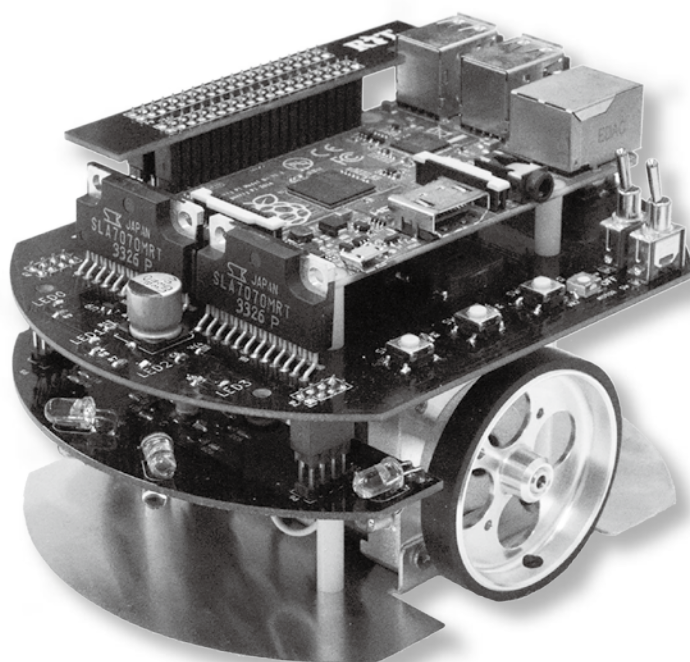
FUN FOR THE FUTURE!





RT CORPORATION

— Life with Robot —



RaspberryPi Mouse

ROS が動く！
シェルスクリプトで動く！
デバイスドライバ公開中！

比較的にカンタンに扱える移動式ロボット
実機を使った人工知能の研究・学習に最適
言語に依存しない開発が可能 (Linux 準拠)
マイクロマウス公式大会レギュレーションに対応

価格・納期などは下記までお問い合わせ下さい。



株式会社 アールティ

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

つくばエキスポセンター

入館券：おとな410円、子ども210円
※子どもは4歳～高校生、3歳以下無料

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



展示場

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

【写真】2階展示場「夢への挑戦 - のぞいてみよう科学がひらく未来-」



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

【写真】1：KAZ(高性能電気自動車) 2：環境への挑戦ゾーン
3：ロボットのいるせいかつ 4：プラズマボール



プラネタリウム

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

【写真】プラネタリウムでの投影イメージ(座席数232席)
オリジナル番組は、副音声(日本語・英語)と日本語字幕の利用が出来ます。



イベント

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

【写真】サイエンスショー「大気圧」



つくばエキスポセンター
TSUKUBA EXPO CENTER

〒305-0031 茨城県つくば市吾妻 2-9
TEL 029-858-1100
FAX 029-858-1678(団体専用)

開館時間 9:50-17:00 (最終入館16:30)
休館日 月曜日(祝日の場合は翌日)、月末火曜
<http://www.expo-center.or.jp/>



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

Engineering
t



KOUGEI

東京工芸大学 TOKYO POLYTECHNIC UNIVERSITY

工学部

- メディア画像学科 ●生命環境化学科 ●建築学科
- コンピュータ応用学科 ●電子機械学科

芸術学部

- 写真学科 ●映像学科 ●デザイン学科
- インタラクティブメディア学科 ●アニメーション学科
- ゲーム学科 ●マンガ学科