

第 37 回全日本マイクロマウス大会

# マイクロマウス

## 2016

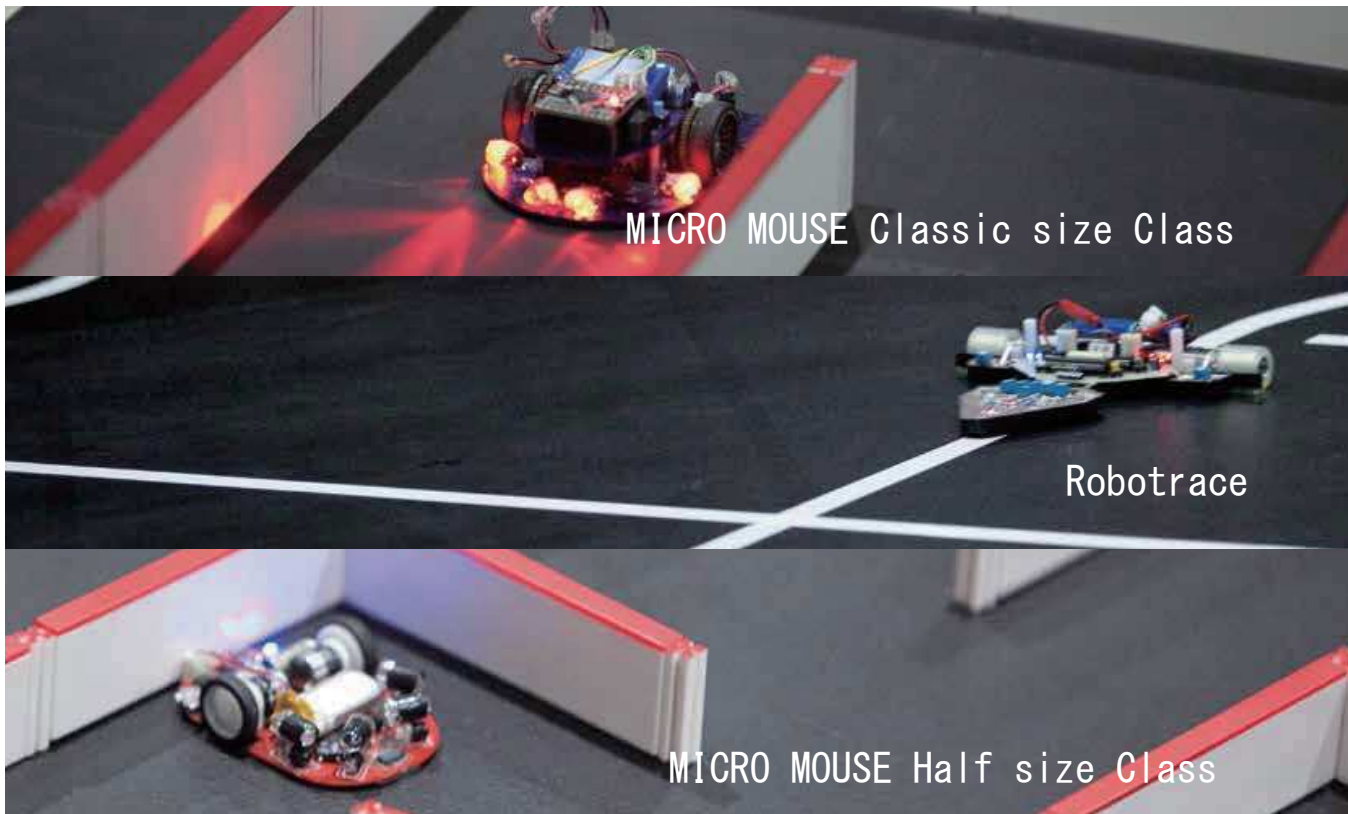
MICROMOUSE



2016年11月18日(金)～20日(日)

## 明星大学

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



【主催】：公益財団法人ニューテクノロジー振興財団

【共催】：明星大学

【後援】：経済産業省、文部科学省、日野市、日野市教育委員会、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

【協賛】：株式会社アールティ、オートデスク株式会社、オリエンタルモーター株式会社、cocoro SB 株式会社、  
株式会社デンソー、バンダイナムコグループ、ライフロボティクス株式会社

【運営】：マイクロマウス 2016 実行委員会

【運営協力】：マイクロマウス・サポーターズ、日野市商工会、多摩信用金庫

大会事務局 マイクロマウス 2016 実行委員会事務局  
TEL:03-6805-6081 Mail:mouse@ntf.or.jp



# 記録集

マイクロマウス2016実行委員会

## マイクロマウス2016 第37回 全日本マイクロマウス大会

開催場所： 明星大学 日野校 体育館

開催日： 2016年11月18日（金）～20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： 明星大学

後援： 経済産業省、文部科学省、日野市、日野市教育委員会、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

協賛： 株式会社アールティ、オートデスク株式会社、オリエンタルモーター株式会社、Cocoro SB 株式会社、  
株式会社デンソー、バンダイナムコグループ、ライフロボティクス株式会社、  
マイクロマウス2016協賛企業、賞品提供企業

運営： マイクロマウス2016実行委員会 実行委員長：飯島純一（明星大学 教授）

運営協力： マイクロマウス・サポーターズ、マイクロマウス関係団体、日野市商工会、多摩信用金庫

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](mailto:mouse@ntf.or.jp)（マイクロマウス大会事務局）

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

# マイクロマウス 2016 スポンサー一覽

## 主催

公益財団法人ニューテクノロジー振興財団



## 共催



## 後援

経済産業省

文部科学省

日野市

日野市教育委員会

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

## 協賛

株式会社アールティ

オートデスク株式会社

オリエンタルモーター株式会社



cocoro SB 株式会社

株式会社デンソー

バンダイナムコグループ

ライフロボティクス株式会社  
※企業賞ご提供



エフテック株式会社 株式会社 MID アカデミックプロモーションズ

マイクロテック・ラボラトリー株式会社 カワダロボティクス株式会社

スマッツ株式会社 ヒロボー株式会社

## 賞品提供

株式会社秋月電子通商 株式会社アールティ 株式会社アールティフォワード エフテック株式会社

オリエンタルモーター株式会社 近藤科学株式会社 テクノロジア株式会社 ヒロボー株式会社

双葉電子工業株式会社 マクソンジャパン株式会社

## 運営・運営協力

マイクロマウス 2016 実行委員会 マイクロマウス・サポーターズ

日野市商工会 多摩信用金庫

●参加ロボット数

登録 394 台

内訳

競技名	登録数	出走数	棄権	完走	決勝進出
マイクロマウス (ハーフ) エキスパート予選	37	27	10	17	9
マイクロマウス クラシック フレッシュマン予選	109	76	33	48	29
マイクロマウス クラシックエキスパート予選	71	57	14	34	20
ロボトレース予選	123	106	17	77	30
マイクロマウス (ハーフ) エキスパートシード	12				
マイクロマウス クラシック エキスパートシード	15				
マイクロマウス (ハーフ) フレッシュマン決勝	27	23	4	8	
マイクロマウス (ハーフ) エキスパート決勝	20	20	0	17	
マイクロマウス クラシック フレッシュマン決勝	29	29	0	22	
マイクロマウス クラシック エキスパート決勝	34	34	0	31	
ロボトレース決勝	30	30	0	26	

※マイクロマウス (ハーフ) フレッシュマンは予選なし

参加者構成

中学生	10
高校生	46
専門学校など	30
大学生・院生	198
社会人	110

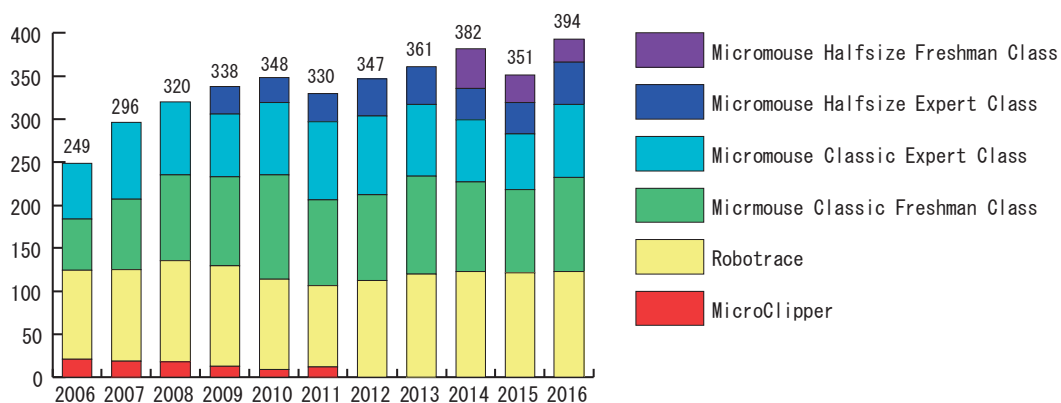
海外参加者 43

シンガポール	16
台湾	12
韓国	8

その他

アメリカ、イギリス、チリ、  
中国、タイなど

参加登録台数の推移



## 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

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

※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	持ち時間内に全走行が完了(最後にスタート地点まで戻る)するまで、ノータッチで走り切ったマウスの内、最短走行時間を記録したマウスに対する評価
ニューテクノロジー賞	新しい要素技術・コンセプトに積極的に取り組み、技術的可能性をひろげたものを評価
ベストジュニア賞	高校生以下の若手により特に独自で制作されたトレーサー、最短時間等を評価
特別賞	以上の評価以外の特に優れたマウス
企業賞	特別協賛企業様により特に優れていると評価されたものに授与される場合があります

※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
ベストジュニア賞	高校生以下の若手により特に独自で制作されたトレーサー、最短時間等を評価
特別賞	以上の評価以外の特に優れたマウス
企業賞	特別協賛企業様により特に優れていると評価されたものに授与される場合があります

※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。

●各賞受賞者

マイクロマウス（ハーフサイズ）競技 エキスパートクラス 受賞者

賞	ロボット名	操作者	所属
優勝・ ベストマウサー	Fantom	松井 祐樹	
第2位・ ニューテクノロジー賞	こじまうす 12	小島 宏一	
第3位	翠嵐	宇都宮 正和	
第4位	Mini Diu-Gow	Cai, Xin-Han / Hung, Jui-Hung	Lunghwa University of Science and Technology
第5位	Thrush	岸本 匠	福井大学 からくり工房 I.Sys
第6位・ ベストジュニア賞	Bolt:junior	Jeffrey Tan Jun He	Institute of Technical Education
特別賞	Que	竹本 裕太	Mice Busters

特別賞（団体） 東京理科大学 Mice

マイクロマウス クラシック競技 エキスパートクラス 受賞者

賞	ロボット名	操作者	所属
優勝	Diu-Gow 4	Cai, Xin-Han Wu, Zhao-Yi	Lunghwa University of Science and Technology
第2位	赤い彗星	宇都宮 正和	
第3位	Exia	平松 直人	Mice Busters
第4位	Barracuda	船田 健悟	東京理科大学 Mice
第5位	しゅべるま～	今井 康博	東京理科大学 Mice
第6位	Que	竹本 裕太	Mice Busters
特別賞	Pheasant	岸本 匠	福井大学 からくり工房 I.Sys
特別賞	noche	大嶽 結衣	東京理科大学 Mice

ベストジュニア賞（団体） Institute of Technical Education

ロボトレース競技 受賞者

賞	ロボット名	操作者	所属
優勝	Cartis04.5	平井 雅尊	アニキと愉快的仲間たち
第2位	Slug_III	CHAO-WEI CHEN XIN-HAN CAI	Lunghwa University of Science and Technology
第3位	Hamutaro.jp	Ba-Xin, Lin Jun-Guang, Li	Lunghwa University Electronic Engineering
第4位	Flash:RT	Chan Wei Hao	Institute of Technical Education
第5位	Diligent3	Meng Weilin	Institute of Technical Education
第6位	New-Ns-Build	野村 慎之介	福井大学 からくり工房 I.Sys
ニューテクノロジー賞	Whitechip 7	落合 誠治	
ベストジュニア賞	シルバー	玉井 悠也	狭山工業高校メカトロ研究部

マイクロマウス（ハーフ）競技 フレッシュマンクラス 受賞者

賞	ロボット名	操作者	所属
特別賞	spangle	徳永 弦久	
特別賞	もちもち2号	木村 威	渋谷教育学園幕張中学校電気部
特別賞	小川号	小川 直樹	東京工芸大学からくり工房
特別賞	フォルテ	大城 豪志	東京工芸大学からくり工房
特別賞	クイブレ	小俣 和輝	東京工芸大学からくり工房
特別賞	マクリー	岡本 海慧	埼玉県立新座総合技術高等学校

特別賞（団体） 埼玉県立新座総合技術高等学校

特別賞（団体） 向上高等学校

マイクロマウス クラシック競技 フレッシュマンクラス 受賞者

賞	ロボット名	操作者	所属
特別賞	Bifilar	浅川 英慶	福井大学 からくり工房 I.Sys
特別賞	Good_boy	Kim Geon Hee	MAZE, DanKook.Univ, Korea
特別賞	赤子	神谷 修也	東京理科大学 Mice
特別賞	たいが	得平 慈子	東京理科大学 Mice
特別賞	猫に小判	森 惇宏	東京理科大学 Mice
特別賞	Trum	久宗 卓矢	
特別賞	KERISE v1	大貫 棕太郎	東京工業大学ロボット技術研究会
特別賞	tMouse2	竹内 聖	渋谷教育学園幕張中学校電気部

企業賞（大会全体を通しての受賞者）

賞	受賞者
オリエンタルモーター賞	木村 威（渋谷教育学園幕張中学校電気部） マイクロマウスハーフ競技フレッシュマンクラス
ライフロボティクス賞	中島 史敬 ロボトレース競技

大会全体を通しての受賞者

賞	受賞者
田代賞	船田 健悟（東京理科大学 Mice） マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス

田代賞(Tashiro Award)について

マイクロマウスの育ての親であり、全日本マイクロマウス大会を第1回から昨年まで中心になって運営してこられた、田代泰典さんは、本年8月2日にご逝去されました。そこで、田代さんの功績を記念して、本年度の全日本マイクロマウス大会（MM2016）より、その年のマイクロマウス大会に参加したロボットやその製作者の中から1台（または1人）を選考して表彰する、田代賞を創設することに致しました。田代賞では、「この年にはこのようなロボットがあった、あるいは、そのような技術が現れた」と記録に残すに足りる、その年を代表し、また、新しい時代を拓くロボットやその技術を表彰します。また、選考に当たっては、とくに、田代さんの想いであった、

- ・オペレータの手によらず、自律的に、自分自身で判断を行ってしっかりと速く走る知能を持ったロボット
- ・新しい時代を作る自律的なロボットの技術への挑戦や、さらに、人と共存するロボットの実現への貢献を重視することとします。

●副賞一覧

マイクロマウス (ハーフサイズ)競技 エキスパートクラス

	研究奨励金	副賞 (賞品提供企業)
ベストマウサー		新潟のお米 (エフテック株式会社)
優勝	20 万円	シングルローター方式電動 RC ヘリコプター (ヒロボー株式会社)
第 2 位	10 万円	新潟のお米 (エフテック株式会社)
第 3 位	5 万円	新潟のお米 (エフテック株式会社)
第 4 位	3 万円	ルネサスマイコンボード GR サキットノーマル (株式会社 秋月電子通商)
第 5 位	2 万円	シックスバック トレーナー (株式会社アールティ)
第 6 位	1 万円	ディスクマット (双葉電子工業株式会社)
自律賞	5 万円	(副賞無し)
ニューテクノロジー賞		(副賞無し)
ベストジュニア賞		(副賞無し)
特別賞		(副賞無し)

マイクロマウス クラシック競技 エキスパートクラス

	研究奨励金	副賞 (賞品提供企業)
優勝	10 万円	コントロールボード KCB-5 (近藤科学株式会社)
第 2 位	5 万円	新潟のお米 (エフテック株式会社)
第 3 位	3 万円	ルネサスマイコンボード GR サキットノーマル (株式会社 秋月電子通商)
第 4 位	2 万円	ルネサスマイコンボード GR サキットノーマル (株式会社 秋月電子通商)
第 5 位	1 万円	ディスクマット (双葉電子工業株式会社)
第 6 位	1 万円	ディスクマット (双葉電子工業株式会社)
自律賞	3 万円	※該当者なし
ニューテクノロジー賞		※該当者なし
ベストジュニア賞		ディスクマット (双葉電子工業株式会社)
特別賞		(副賞無し)

ロボットレース競技

	研究奨励金	副賞 (賞品提供企業)
優勝	10 万円	モータの目録 (マクソンジャパン株式会社)
第 2 位	5 万円	新潟のお米 (エフテック株式会社)
第 3 位	3 万円	ルネサスマイコンボード GR サキットノーマル (株式会社 秋月電子通商)
第 4 位	1 万円	ルネサスマイコンボード GR サキットノーマル (株式会社 秋月電子通商)
第 5 位	1 万円	ディスクマット (双葉電子工業株式会社)
第 6 位	1 万円	赤外線センサ発光受光セット (株式会社アールティワールド)
ニューテクノロジー賞		(副賞無し)
ベストジュニア賞		(副賞無し)
特別賞		※該当者なし

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

	副賞 (賞品提供企業)
特別賞 (個人)	(副賞無し)
特別賞 (団体)	モータの目録 (オリエンタルモーター株式会社)

マイクロマウス クラシック競技 フレッシュマン

	副賞 (賞品提供企業)
特別賞	(副賞無し)

企業賞

	副賞 (賞品提供企業)
オリエンタルモーター賞	モータの目録 (オリエンタルモーター株式会社)
ライフロボティクス賞	研究奨励金 (ライフロボティクス株式会社)

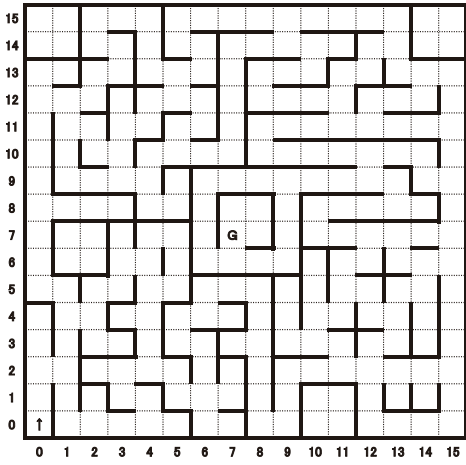
田代賞

	研究奨励金	副賞 (賞品提供企業)
田代賞	10 万円	Wonder Borg (テクノロジア株式会社)



2016：第37回全日本マイクロマウス大会  
ハーフ・エキスパート競技予選

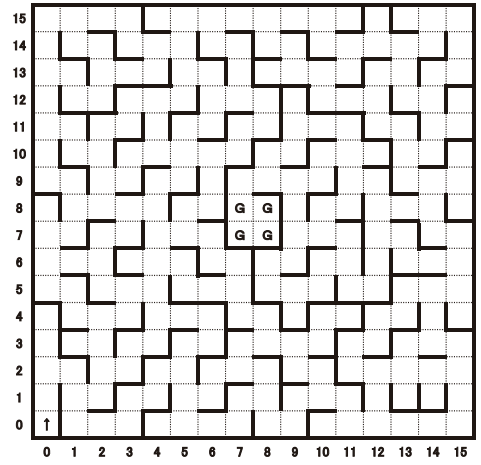
No. \_\_\_\_\_  
ロボット名 \_\_\_\_\_  
制作者名 \_\_\_\_\_



西回り 58歩24折 南回り 58歩34折

2016：第37回全日本マイクロマウス大会  
クラシック・エキスパート競技予選

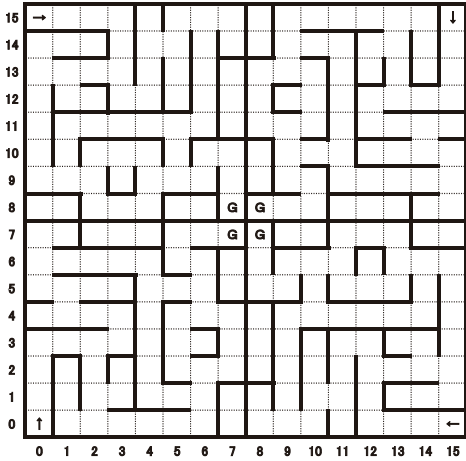
No. \_\_\_\_\_  
ロボット名 \_\_\_\_\_  
制作者名 \_\_\_\_\_



西回り 51歩34折 南回り 47歩34折

2016：第37回全日本マイクロマウス大会  
クラシック・フレッシュマン競技予選

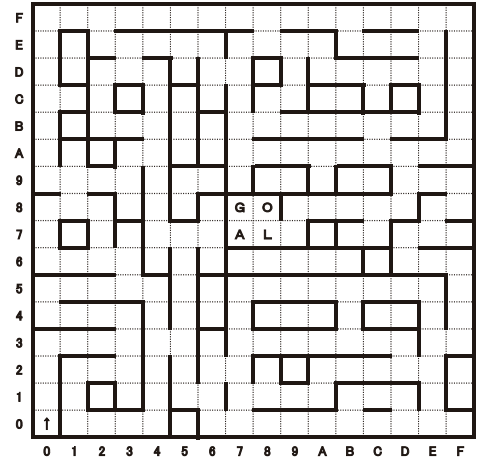
No. \_\_\_\_\_  
ロボット名 \_\_\_\_\_  
制作者名 \_\_\_\_\_



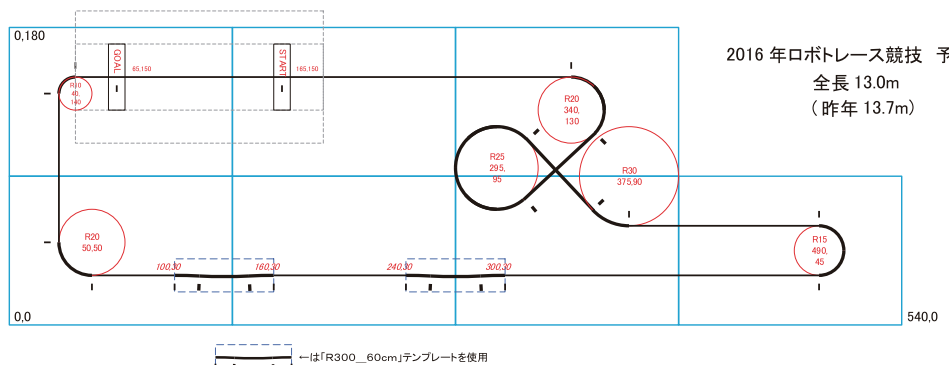
西回り 24歩 13折、南回り 24歩 11折

2016：第37回全日本マイクロマウス大会  
クラシック・フレッシュマン競技決勝

No. \_\_\_\_\_  
ロボット名 \_\_\_\_\_  
制作者名 \_\_\_\_\_

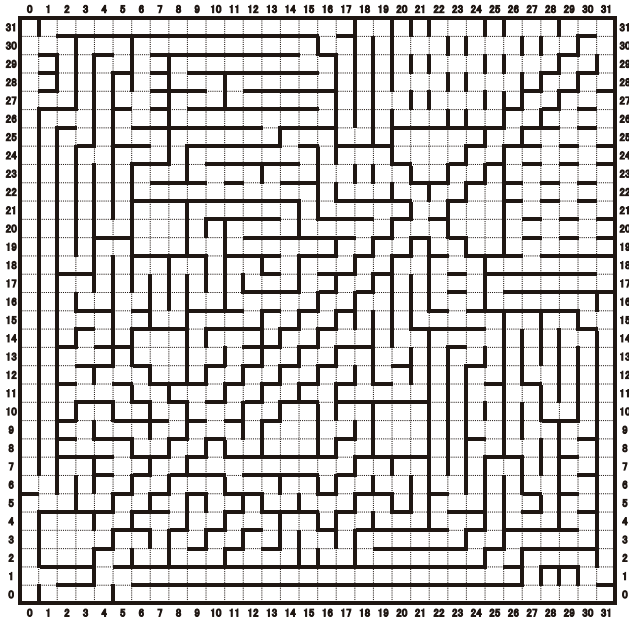


西回り 51歩25折、南回り 53歩25折、一旦南中央 53歩21折



2016：第37回全日本マイクロマウス大会  
ハーフ・エキスパート競技 決勝

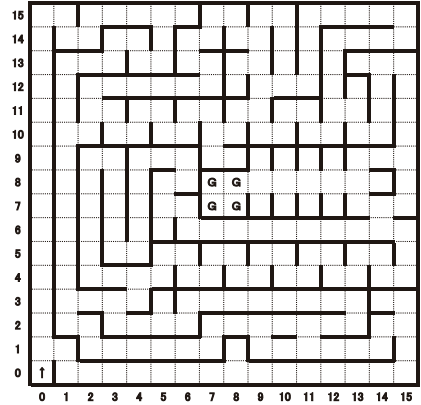
No. \_\_\_\_\_  
ロボット名 \_\_\_\_\_  
制作者名 \_\_\_\_\_



西回り132歩89折（至近ルート）、142歩83折（最長斜め） 南回り142歩85折（最長斜め）

2016：第37回全日本マイクロマウス大会  
クラシック・エキスパート競技決勝

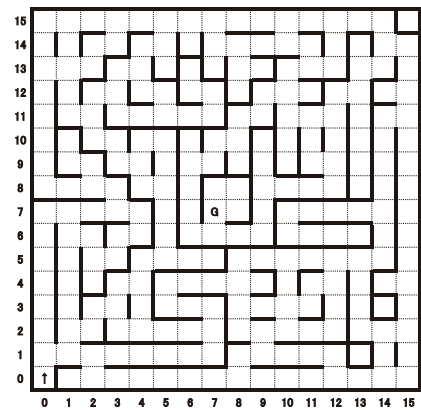
No. \_\_\_\_\_  
ロボット名 \_\_\_\_\_  
制作者名 \_\_\_\_\_



西回り74歩43折 南回り74歩43折

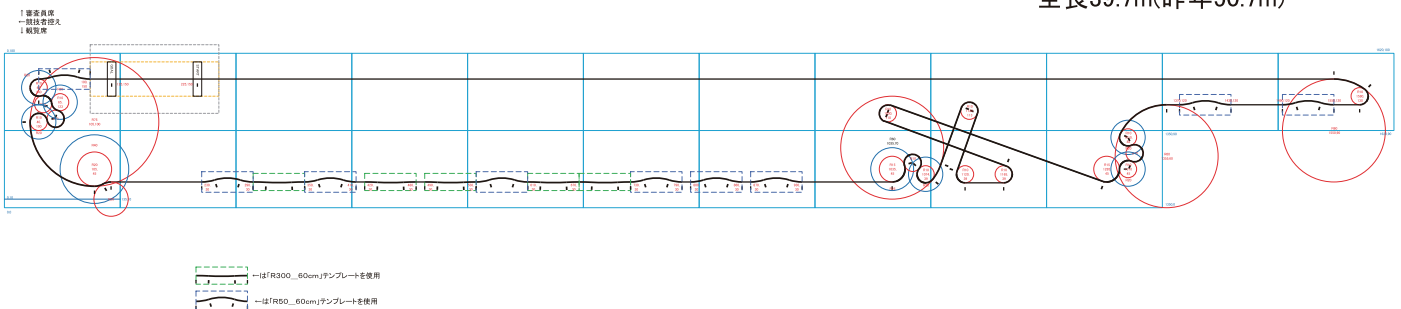
2016：第37回全日本マイクロマウス大会  
ハーフ・フレッシュマン競技

No. \_\_\_\_\_  
ロボット名 \_\_\_\_\_  
制作者名 \_\_\_\_\_



西回り48歩20折、南回り48歩14折

2016年ロボットレース競技 決勝  
全長39.7m(昨年50.7m)



# 参加ロボット

## トライごとの走行タイム



# 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 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	備考
1	HX02	Fantom	松井 祐樹		00:03.139	決勝進出
2	HX09	Ning6	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Poly	00:03.899	決勝進出
3	HX07	Mini Diu-Gow	Cai, Xin-Han/Hung, Jui-Hung	Lunghwa University of Science and Technology	00:04.541	決勝進出
4	HX01	こじまうす12	小島 宏一		00:04.991	決勝進出
5	HX06	Excel:mini-4a	Khiew Tzong Yong	Institute of Technical Education	00:05.205	決勝進出
6	HX05	Bolt:junior	Jeffrey Tan Jun He	Institute of Technical Education	00:05.974	決勝進出
7	HX17	Merces_Beat	長野 恵典	電気通信大学ロボメカ工房	00:06.524	決勝進出
8	HX22	タニタンv2.0H	谷口 野歩	東京理科大学 Mice	00:08.157	決勝進出
9	HX10	紅蓮	赤尾 健太	福井大学 からくり工房I.Sys	00:10.433	決勝進出
10	HX31	ST-Mouse P	山口 亨一	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:12.097	
11	HX12	小天旋2verMTL	平井 雅尊	アニキと愉快的な仲間たち	00:12.257	
12	HX11	半錦参式	寺崎 清	アニキと愉快的な仲間たち	00:13.301	
13	HX32	たつまきDC	玉木 敬也	東京工芸大学からくり工房	00:22.473	
14	HX30	BM-02改	西崎 伸吾	厚木ロボット研究会	00:24.606	
15	HX15	Jade	中島 瑞	電通大ロボメカ工房OB	00:40.578	
16	HX14	ロボイソメ 3	畠山 和昭	銀座商店街	01:17.591	
17	HX33	川原2号	川原 暉弘	東京工芸大学からくり工房	01:25.482	
	HX13	ぷーちゃん号ぷち	鱒淵 祥司	アニキと愉快的な仲間たち	R	
	HX18	mm8a	山下 伸逸		R	
	HX19	流星号	大道寺 重俊	フロントビジョン	R	
	HX21	鯉住	小泉 太嘉志	東京理科大学 Mice	R	
	HX23	Snitch	渡邊 優介	東京理科大学 Mice	R	
	HX24	Dragoon	依田 克雄	Mice Busters	R	
	HX25	Sylphy	古川 大貴	Mice Busters	R	
	HX28	TIT	高橋 幸広	新潟コンピュータ専門学校	R	
	HX29	につく	渋谷 宇	新潟コンピュータ専門学校	R	
	HX36	東北マウス朱鷺	菅原 昌弥	ロボコンやっぺし	R	
	HX03	Thunder_xs	Ang Yueh Yang	Institute of Technical Education	棄権	
	HX04	Flash:tiny	Chan Wei Hao	Institute of Technical Education	棄権	
	HX08	BWH	TJ Sang	RT2	棄権	
	HX16	Polaris	横山 浩一郎	電気通信大学ロボメカ工房	棄権	
	HX20	DESTiNY	吉川 大貴	東京理科大学 Mice	棄権	
	HX26	ツルマイン3	照井 憲	Mice Busters	棄権	
	HX27	ExtraICE3	飯田 一輝	からくり工房A:Mac	棄権	
	HX34	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	棄権	
	HX35	東北マウスうさぎ	小岩 良	ロボコンやっぺし	棄権	
	HX37	東北マウス楓2016	薬師川 楓	ロボコンやっぺし	棄権	

## 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 結果一覧

### 地区大会シードマウス

		ロボット名	操作者	所属	記録	備考
	1	翠嵐	宇都宮 正和			関西地区大会
	2	ロング15号機	小峰 直樹	個人		金沢草の根大会
	3	Que	竹本 裕太	Mice Busters		東日本地区大会
	4	うむ夫。Jr.	寶澤 駿	東京理科大学 Mice		東日本地区大会
※	5	こじまうす11	小島 宏一			東北地区大会
	6	東北マウス赫	菅原 昌弥	ロボコンやっぺし		東北地区大会
	7	しゅべるま〜じゅにあ	今井 康博	東京理科大学 Mice		九州地区大会
	8	Maneuver	加藤 雄資			中部地区大会
	9	Falter	落合 誠治			北陸信越地区大会
	10	シリウスRev.1.1	中瀬 優	Mice OB		北陸信越地区大会
	11	雷光	高柳 智	福井大学 からくり工房I.Sys		学生大会
	12	Thrush	岸本 匠	福井大学 からくり工房I.Sys		学生大会

登録 37 出走 27 完走 17 決勝進出 9 + シード 11

※シードの小島さんは、決勝では予選に参加した「こじまうす12」を選択

## 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 結果一覧

順位	出走 番号	ロボット名	操作者	所属	記録	備考
1	HX20	Fantom	松井 祐樹		00:05.269	優勝, ベストマウサー
2	HX17	こじまうす12	小島 宏一		00:06.259	第2位 NT賞※
3	HX15	翠嵐	宇都宮 正和		00:08.162	第3位
4	HX18	Mini Diu-Gow	Cai, Xin-Han/Hung, Jui-Hung	Lunghwa University of Science and Technology	00:09.978	第4位
5	HX07	Thrush	岸本 匠	福井大学 からくり工房I.Sys	00:11.808	第5位
6	HX04	Bolt;junior	Jeffrey Tan Jun He	Institute of Technical Education	00:12.942	第6位 BJ賞※
7	HX10	しゅべるま〜じゅにあ	今井 康博	東京理科大学 Mice	00:16.668	
8	HX12	うむ夫。Jr.	寶澤 駿	東京理科大学 Mice	00:18.673	
9	HX14	ロング15号機	小峰 直樹	個人	00:24.342	
10	HX19	Ning6	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Poly	00:43.817	
11	HX13	Que	竹本 裕太	Mice Busters	00:52.113	特別賞
12	HX09	Maneuver	加藤 雄資		00:58.064	
13	HX01	紅蓮	赤尾 健太	福井大学 からくり工房I.Sys	00:59.593	
14	HX05	シリウスRev.1.1	中瀬 優	Mice OB	01:19.844	
15	HX06	Falter	落合 誠治		01:39.044	
16	HX11	東北マウス赫	菅原 昌弥	ロボコンやっぺし	02:25.728	
17	HX02	タニタンv2.0H	谷口 野歩	東京理科大学 Mice	02:39.544	
	HX03	Merces_Beat	長野 恵典	電気通信大学ロボメカ工房	R	
	HX08	雷光	高柳 智	福井大学 からくり工房I.Sys	R	
	HX16	Excel:mini-4a	Khiew Tzong Yong	Institute of Technical Education	R	

特別賞(団体) 東京理科大学 Mice

※BJ賞 ベストジュニア賞

※NT賞 ニューテクノロジー賞

出走 23 完走 17

## 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 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	備考
1	HF22	spangle	徳永 弦久		00:10.704	特別賞
2	HF15	もちもち2号	木村 威	渋谷教育学園幕張中学校電気部	00:14.667	特別賞、才賞※
3	HF18	小川号	小川 直樹	東京工芸大学からくり工房	00:29.424	特別賞
4	HF20	フォルテ	大城 豪志	東京工芸大学からくり工房	00:32.974	特別賞
5	HF19	クイブレ	小俣 和輝	東京工芸大学からくり工房	00:33.705	特別賞
6	HF10	マクリー	岡本 海慧	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:34.904	特別賞
7	HF12	ねずみくん	中村 宙樹	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:39.851	
8	HF06	試作機1号	清水 琢哉	向上高等学校 情報研究部	02:23.677	
	HF02	LPCDC	山上 諒太	早稲田大学マイクロマウスクラブ	R	
	HF04	三段構え	岡本 友希	向上高等学校 情報研究部	R	
	HF05	てけりり	香月 大我	向上高等学校 情報研究部	R	
	HF07	マイクロマウスのようなもの	太田 琉登	向上高等学校 情報研究部	R	
	HF08	Jedno	大藤 拓真	向上高等学校 情報研究部	R	
	HF09	きっころん	鈴木 琳太郎	向上高等学校 情報研究部	R	
	HF11	ガレリアms	金子 伊吹	埼玉県立新座総合技術高等学校	R	
	HF14	Rutherfordium	李林 嘉元	渋谷教育学園幕張高等学校物理部	R	
	HF16	とおる	高橋 すみか	電気通信大学ロボメカ工房	R	
	HF17	klein	大塚 政幸	電気通信大学ロボメカ工房	R	
	HF23	ハラシーマウス	原嶋 広和	SRDC Next	R	
	HF24	Weis Mittater	古川 博史	からくり工房A:Mac	R	
	HF26	hound	山田 仰	京都大学機械研究会	R	
	HF21	はんしんよく(半身浴)R	伊藤 ひさし		R	
	HF25	SSTN-BH	笹谷 禎伸	からくり工房A:Mac	R	
	HF01	ロボ3号	山本 健一	明星大学飯島研究室	棄権	
	HF03	saikoro	高橋 有礼	早稲田大学マイクロマウスクラブOB	棄権	
	HF13	アウル	笹生 祐樹	埼玉県立新座総合技術高等学校	棄権	
	HF27	Rainy	Somsin Thongkrait	KMITL Robot Club	棄権	

特別賞(団体) 埼玉県立新座総合技術高等学校

特別賞(団体) 向上高等学校

※才賞 オリエンタルモータ賞

登録 27 出走 23 完走 8 (予選なし)

# 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 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	備考
1	CXB49	Diu-Gow 4	Cai, Xin-Han/Wu, Zhao-Yi	Lunghwa University of Science and Technology	00:03.054	決勝進出
2	CXB37	赤い彗星	宇都宮 正和		00:03.271	決勝進出
3	CXB50	HIPPO C2	HUAN-JIE LIAO / CHAO-WEI CHEN	LungHwa University of Science and Technology	00:03.457	決勝進出
4	CXB39	JunSpeed	LI-JUN CAI	Southern Taiwan University of Science and Technolo	00:03.686	決勝進出
5	CXB36	Que	竹本 裕太	Mice Busters	00:03.863	決勝進出
6	CXB43	AGS	YANG,TSUNG-WEI	STUST	00:04.362	決勝進出
7	CXB38	こじまうす12CL	小島 宏一		00:04.649	決勝進出
8	CXB41	Decimus 5	Peter Harrison		00:05.058	決勝進出
9	CXB19	NKCなめこ号	小早川 要	名古屋工学院専門学校	00:05.072	決勝進出
10	CXB47	Bolt	Jeffrey Tan Jun He	Institute of Technical Education	00:05.081	決勝進出
11	CXB46	Flash	Chan Wei Hao	Institute of Technical Education	00:05.094	決勝進出
12	CXB52	Min7	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Poly	00:05.917	決勝進出
13	CXA16	Xiphosura	田所 祐一	東京工業大学ロボット技術研究会	00:06.078	決勝進出
14	CXB44	DONG-4	JeongEuiDong	Dankook University, MAZE	00:06.492	決勝進出
15	CXB45	Thunder	Ang Yueh Yang	Institute of Technical Education	00:06.529	決勝進出
16	CXB29	Kryptos	中野 元太	東京理科大学 Mice	00:06.733	決勝進出
17	CXB03	KNCT-MM2DC	葉山 清輝	熊本高専葉山研究室	00:13.570	決勝進出
18	CXB10	U_DC2016	新保 佑京	東京工芸大学からくり工房	00:17.760	決勝進出
19	CXB01	ヌクヌクDC-Charles-	青木 政武	株式会社アールティ	00:18.531	決勝進出
20	CXB18	15式	こうへい		00:19.011	決勝進出
21	CXA14	BRAVE	内田 雄太郎	ロボメカ工房OB	00:28.007	
22	CXB48	Excel-9a	Khiew Tzong Yong	Institute of Technical Education	00:28.780	
23	CXA04	ジャービル	平井 伸幸	福井大学 からくり工房I.Sys	00:39.543	
24	CXA05	Univer	高柳 智	福井大学 からくり工房I.Sys	00:41.916	
25	CXB07	ブルブル	坂井 佑将	芝浦工業大学SRDC	00:53.592	
26	CXA08	Pi:Co2 Type:631	前田 賢太郎	電気通信大学ロボメカ工房	00:54.029	
27	CXB21	ShaArm 0	高橋 英宏		00:57.335	
28	CXB09	ユニバーサル試作3号機	貴依 亮介	東京工芸大学からくり工房	00:58.288	
29	CXB11	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	01:01.150	
30	CXA01	TYU三郎・改	小川 靖夫		01:12.615	
31	CXA19	でしまる	益田 朋樹	株式会社ステップワン	01:32.878	
32	CXB30	ハセシュマウス ver.5.0	長谷川 峻	東京理科大学 Mice	02:35.086	
33	CXB13	SSM	中島谷 侑己	金沢高専ハンズオン部	02:55.888	
34	CXB14	はせがわわ	長谷川 翔	金沢高専ハンズオン部	03:08.275	
	CXA02	pucca3	三浦 柊一郎	福井大学 からくり工房I.Sys	R	
	CXA03	Sleipnir	山田 真	福井大学 からくり工房I.Sys	R	
	CXA06	JEEK.mk2	関 翔太郎	電気通信大学	R	
	CXA07	Tarbo-M01	秦 康祐	電気通信大学ロボメカ工房	R	
	CXA09	Seagate3	繁戸 脩幸	電気通信大学ロボメカ工房	R	
	CXA11	Shell Form1+	長谷川 信	アニキと愉快的な仲間たち	R	
	CXA12	W2000SP1.1	小堀 周平	ロボメカ工房OB	R	
	CXA15	もりゅーマウスその1	森田 隆介	東京工業大学ロボット技術研究会	R	
	CXA17	狐狼	沼井 隆晃	東京工業大学ロボット技術研究会	R	
	CXA18	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	
	CXB04	子イカ	川崎 智弘	中国職業能力開発大学校	R	



# 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 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	備考
	CXB06	Robin	加藤 優哉	芝浦工業大学SRDC	R	
	CXB12	イーグルゼット改	山野 雄也	金沢高専ハンズオン部	R	
	CXB15	Mark-18	藤谷 颯大	金沢高専ハンズオン部	R	
	CXB16	やつし7号	南保 慎一郎	金沢高専ハンズオン部	R	
	CXB17	ソフィア	堀 大輝	金沢高専ハンズオン部	R	
	CXB22	LPCDC	山上 諒太	早稲田大学マイクロマウスクラブ	R	
	CXB24	pate-Ratte2	長谷川 健人	早稲田大学マイクロマウスクラブ	R	
	CXB32	YA2改2	荒井 優輝	からくり工房A:Mac	R	
	CXB33	KM2	野々下 博昭	からくり工房A:Mac	R	
	CXB34	forte	高橋 良太		R	
	CXB35	Sylpheed3	古川 大貴	Mice Busters	R	
	CXB42	ki-siao 2	Chen,Ying-Chao	STUST	R	
	CXA10	ミヤウ	鈴木 健也	電気通信大学ロボメカ工房	棄権	
	CXA13	ビスカーチャ	大久保 祐人	ロボメカ工房OB	棄権	
	CXB02	RasPiMouse	中川 範晃	株式会社アールティ	棄権	
	CXB05	KLRV	尾花 健司	川崎工科高校	棄権	
	CXB08	SatoMouse2016	佐藤 一成	SRDC Next	棄権	
	CXB20	chip_Omni_ver3	松村 周平		棄権	
	CXB23	RedFrame	篠田 圭介	早稲田大学マイクロマウスクラブ	棄権	
	CXB25	BCマウス	阿部 巧	東京理科大学 Mice	棄権	
	CXB26	アプーーンβ版	今井 陽太郎	東京理科大学 Mice	棄権	
	CXB27	ぺこ	小倉 真魚	東京理科大学 Mice	棄権	
	CXB28	AliCe	大野 孝太	東京理科大学 Mice	棄権	
	CXB31	ぞい	古川 博史	からくり工房A:Mac	棄権	
	CXB40	Sigma-G1	Goddard, Siegmund		棄権	
	CXB51	Ed-Mouse 1	Juing-Huei Su	Lunghwa University of Science and Technology	棄権	

## 地区大会シードマウス

		ロボット名	操作者	所属	記録	備考
※	1	紫電改	宇都宮 正和			関西地区大会
	2	しゅべるま〜	今井 康博	東京理科大学 Mice		金沢草の根大会
	3	Pheasant	岸本 匠	福井大学 からくり工房I.Sys		金沢草の根大会
	4	Exia	平松 直人	Mice Busters		東日本地区大会
	5	Amber	中島 瑞	電通大ロボメカ工房OB		東日本地区大会
	6	Barracuda	船田 健悟	東京理科大学 Mice		東日本地区大会
	7	Greenfield++	塚本 渉	東京理科大学 Mice		東北地区大会
	8	雪風5.5	中島 史敬			東北地区大会
	9	∞	吉川 大貴	東京理科大学 Mice		九州地区大会
	10	紅椿	赤尾 健太	福井大学 からくり工房I.Sys		中部地区大会
	11	ストリーム	竹内 秀哉	名古屋工学院専門学校		中部地区大会
	12	モクゾー	中瀬 優	Mice OB		北陸信越地区大会
	13	Whitechip 7	落合 誠治			北陸信越地区大会
	14	Ovis	渡邊 優介	東京理科大学 Mice		学生大会
	15	noche	大嶽 結衣	東京理科大学 Mice		学生大会

登録 71 出走 57 完走 34 決勝進出 20 + シード 14

※シードの宇都宮さんは、決勝では予選に参加した「赤い彗星」を選択

## 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 結果一覧

順位	出走 番号	ロボット名	操作者	所属	記録	備考
1	CX34	Diu-Gow 4	Cai, Xin-Han/Wu, Zhao-Yi	Lunghwa University of Science and Technology	00:04.655	優勝
2	CX33	赤い彗星	宇都宮 正和		00:04.739	第2位
3	CX16	Exia	平松 直人	Mice Busters	00:04.924	第3位
4	CX14	Barracuda	船田 健悟	東京理科大学 Mice	00:05.288	第4位 田代賞
5	CX18	しゅべるま〜	今井 康博	東京理科大学 Mice	00:05.776	第5位
6	CX30	Que	竹本 裕太	Mice Busters	00:05.945	第6位
7	CX23	Min7	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Poly	00:05.980	
8	CX31	JunSpeed	LI-JUN CAI	Southern Taiwan University of Science and Technolo	00:06.421	
9	CX17	Pheasant	岸本 匠	福井大学 からくり工房I.Sys	00:06.904	特別賞
10	CX24	Flash	Chan Wei Hao	Institute of Technical Education	00:07.107	
11	CX09	ストリーム	竹内 秀哉	名古屋工学院専門学校	00:07.158	
12	CX12	雪風5.5	中島 史敬		00:07.436	
13	CX27	Decimus 5	Peter Harrison		00:07.496	
14	CX25	Bolt	Jeffrey Tan Jun He	Institute of Technical Education	00:08.712	
15	CX20	Thunder	Ang Yueh Yang	Institute of Technical Education	00:09.328	
16	CX07	noche	大嶽 結衣	東京理科大学 Mice	00:09.974	特別賞
17	CX13	Greenfield++	塚本 渉	東京理科大学 Mice	00:10.659	
18	CX02	ヌクヌクDC-Charles-	青木 政武	株式会社アールティ	00:14.378	
19	CX04	KNCT-MM2DC	葉山 清輝	熊本高専葉山研究室	00:18.380	
20	CX28	こじまうす12CL	小島 宏一		00:22.576	
21	CX15	Amber	中島 瑞	電通大口ボメカ工房OB	00:23.470	
22	CX22	Xiphosura	田所 祐一	東京工業大学ロボット技術研究会	00:24.622	
23	CX21	DONG-4	JeongEuiDong	Dankook University, MAZE	00:28.969	
24	CX26	NKCなめこ号	小早川 要	名古屋工学院専門学校	00:29.828	
25	CX32	HIPPO C2	HUAN-JIE LIAO / CHAO-WEI CHEN	Lunghwa University of Science and Technology	00:36.082	
26	CX11	∞	吉川 大貴	東京理科大学 Mice	00:53.097	
27	CX05	Whitechip 7	落合 誠治		00:55.170	
28	CX10	紅椿	赤尾 健太	福井大学 からくり工房I.Sys	00:56.420	
29	CX03	U_DC2016	新保 佑京	東京工芸大学からくり工房	01:06.409	
30	CX01	15式	こうへい		01:14.044	
31	CX06	モクゾー	中瀬 優	Mice OB	02:32.059	
	CX08	Ovis	渡邊 優介	東京理科大学 Mice	R	
	CX19	Kryptos	中野 元太	東京理科大学 Mice	R	
	CX29	AGS	YANG,TSUNG-WEI	STUST	R	

ベストジュニア賞(団体) Institute of Technical Education

出走 34 完走 31

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

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	備考
1	CF108	Bifilar	浅川 英慶	福井大学 からくり工房I.Sys	00:02.788	決勝進出
2	CF094	赤子	神谷 修也	東京理科大学 Mice	00:04.447	決勝進出
3	CF097	たいが	得平 慈子	東京理科大学 Mice	00:05.414	決勝進出
4	CF093	猫に小判	森 惇宏	東京理科大学 Mice	00:05.595	決勝進出
5	CF033	Good_boy	Kim Geon Hee	MAZE, DanKook.Univ, Korea	00:05.747	決勝進出
6	CF099	hihumint!	檜山 徹	東京理科大学 Mice	00:05.977	決勝進出
7	CF086	TETU-DC	福元 鉄平	東京工芸大学からくり工房	00:06.303	決勝進出
8	CF102	さのうす	佐野 光	ライフロボティクス株式会社	00:07.730	決勝進出
9	CF104	Momonga	角谷 史也	日本電子専門学校電子応用工学科	00:08.052	決勝進出
10	CF065	KERISE v1	大貫 椋太郎	東京工業大学ロボット技術研究会	00:08.088	決勝進出
11	CF079	ちゅーちゅく②ちゅく②チュー	太田 智美	ロボット女子会	00:08.190	決勝進出
12	CF073	limes140	川瀬 廣明	電気通信大学ロボメカ工房	00:08.291	決勝進出
13	CF048	tMouse2	竹内 聖	渋谷教育学園幕張中学校電気部	00:08.482	決勝進出
14	CF107	goromodoki	松本 泰英	日本電子専門学校電子応用工学科	00:09.251	決勝進出
15	CF109	New_Basic_P16	長尾 晃一郎	福井大学 からくり工房I.Sys	00:09.483	決勝進出
16	CF069	T-rum	久宗 卓矢		00:09.531	決勝進出
17	CF061	MIZUHO	井土 拓海	東京工業大学ロボット技術研究会	00:10.647	決勝進出
18	CF026	Ryu	東中 建都	金沢高専ハンズオン部	00:13.965	決勝進出
19	CF002	ピコ	河村 理聡	明星大学山崎研究室	00:14.749	決勝進出
20	CF024	イレギュラー	谷内 優弥	金沢高専ハンズオン部	00:14.900	決勝進出
21	CF084	デブリ	小田 健	東京工芸大学からくり工房	00:15.310	決勝進出
22	CF021	パトリシア	吉澤 聖成	金沢高専ハンズオン部	00:16.180	決勝進出
23	CF044	カジリアッチ	湯川 桃寧	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:16.199	決勝進出
24	CF083	山崎号	山崎 礼人	東京工芸大学からくり工房	00:16.555	決勝進出
25	CF004	おはぎ号	萩原 颯人	明星大学山崎研究室	00:16.996	決勝進出
26	CF090	HISUI	山口 佑也	東京農工大学ロボット研究会R.U.R	00:17.511	決勝進出
27	CF003	アカツキ	小久保 暁人	明星大学山崎研究室	00:17.569	決勝進出
28	CF005	のりのり	櫻本 浩教	明星大学山崎研究室	00:18.175	決勝進出
29	CF071	alias	山梨 浩輝	電気通信大学ロボメカ工房	00:19.379	決勝進出
30	CF001	ぴこまじん	阿部 浩之	明星大学山崎研究室	00:23.387	
31	CF089	チャージング号!!	河端 征大	東京農工大学ロボット研究会R.U.R	00:23.908	
32	CF072	arbeiten	所附 達幸	電気通信大学ロボメカ工房	00:24.406	
33	CF082	$\beta$	伊藤 潤	東京工芸大学からくり工房	00:25.922	
34	CF031	ネッコ	中村 賢也	関東学院大学	00:26.008	
35	CF030	吉之助	村山 佑也	関東学院大学	00:27.414	
36	CF085	XM2C	馬 躍航	東京工芸大学からくり工房	00:28.401	
37	CF046	魔剤ン号	稲見 遼	渋谷教育学園幕張高等学校物理部	00:28.641	
38	CF018	羊鼠	新渡 翔梧	Team Pumpkin Pie	00:29.106	
39	CF106	ASHKELON	玉津 友希	日本電子専門学校電子応用工学科	00:32.106	
40	CF019	パンプキン3号	齊藤 俊	Team Pumpkin Pie	00:33.718	
41	CF052	SK-3110	斎藤 喬介	早稲田大学マイクロマウスクラブ	00:35.378	
42	CF045	JunkRat	米村 匠	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:38.059	
43	CF016	鱒	山西 碧	Team Pumpkin Pie	00:43.692	
44	CF042	Forerunner NEO2	栗原 浩輔	向上高等学校 情報研究部	00:47.104	

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

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	備考
45	CF059	メッギーマウス	標 祥太郎	早稲田大学マイクロマウスクラブ	00:49.744	
46	CF068	EMR	池上 大貴	長野県工科短期大学校	01:01.775	
47	CF043	バイソン・ハット	高 竜之輔	向上高等学校 情報研究部	01:04.085	
48	CF049	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	01:14.379	
	CF007	ゾック	須崎 惇	明星大学飯島研究室	R	
	CF012	キーコン	市原 海渡	芝浦工業大学SRDC	R	
	CF015	BKNBK	御子貝 真一	Team Pumpkin Pie	R	
	CF017	big_mouth	寺門 幸英	Team Pumpkin Pie	R	
	CF022	マウス	元林 樹	金沢高専ハンズオン部	R	
	CF023	EXIT	出口 泰章	金沢高専ハンズオン部	R	
	CF027	Mark17	廣原 隆司	金沢高専ハンズオン部	R	
	CF034	RT-Leader	choi jun woo	REMNANT LEADER SCHOOL	R	
	CF035	leader lee	Lee Hyeon Min	REMNANT LEADER SCHOOL	R	
	CF039	Pimelodia	福井 尚卿	立命館ロボット技術研究会	R	
	CF040	KY * 2	木村 一世	立命館ロボット技術研究会	R	
	CF041	スマウス	須磨 勇太	京都コンピュータ学院洛北校制御通信部	R	
	CF047	第二回けんずいし	高崎 晴也	渋谷教育学園幕張高等学校物理部	R	
	CF050	nucleoくん	館石 藍	早稲田大学マイクロマウスクラブ	R	
	CF051	JackMouse	佐藤 充希	早稲田大学マイクロマウスクラブ	R	
	CF053	Chui-Yo	斎藤 菜美子	早稲田大学マイクロマウスクラブ	R	
	CF056	maze	西澤 誠人	早稲田大学マイクロマウスクラブ	R	
	CF060	MM01	三枝 信淳	職業大 ロボット部	R	
	CF062	P^3	横山 陽彦	東京工業大学ロボット技術研究会	R	
	CF063	だんごろまうす	岸波 華彦	東京工業大学ロボット技術研究会	R	
	CF066	サンシャイン1号	佐藤 祐亮	法政大学電気研究会	R	
	CF067	デストロイヤー	土屋 翔平	中国職業能力開発大学校	R	
	CF074	BMK	樋口 奎	電気通信大学ロボメカ工房	R	
	CF081	はさまうす	挟間 優佳		R	
	CF087	マッサン	品田 裕希	東京農工大学ロボット研究会R.U.R	R	
	CF088	yellow bird	井元 理愛	東京農工大学ロボット研究会R.U.R	R	
	CF100	明那	猪野 貴之	からくり工房A:Mac	R	
	CF101	Spirit	山口 辰久		R	
	CF006	ロボ1号	山本 健一	明星大学飯島研究室	棄権	
	CF008	AXIA	益子 泰博	芝浦工業大学SRDC	棄権	
	CF009	ミーンバルト	笠井 信宏	芝浦工業大学SRDC	棄権	
	CF010	TCF-1	高取 大樹	芝浦工業大学SRDC	棄権	
	CF011	K-MOUSE TYPE Y	佐藤 康太	芝浦工業大学SRDC	棄権	
	CF013	メイズランナー	石沢 幹生	芝浦工業大学SRDC	棄権	
	CF014	夢見る機械	前村 凌佑	芝浦工業大学SRDC	棄権	
	CF020	Have Gone	山田 雅登	TeamPumpkinPie(TPP)	棄権	
	CF025	HCN	中野 天音	金沢高専ハンズオン部	棄権	
	CF028	即席マウス	鈴木 克幸	7日で作るシリウス	棄権	
	CF029	ペントマウス	松本 直樹	7日で作るシリウス	棄権	
	CF032	Pony tail	Thanapoom Pume	KMITL Robot Club	棄権	

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

順位	出走 番号	ロボット名	操作者	所属	記録	備考
	CF036	Mcqueen	Xue Le	TJU(Tianjin University)	棄権	
	CF037	Podori	Chang Yoon Ho	Tokyo Korean High School	棄権	
	CF038	RDET 1	Kim Yon Jae	Tokyo Korean High School	棄権	
	CF054	鉄鼠弐号	小林 健人	早稲田大学マイクロマウスクラブ	棄権	
	CF055	フィリップス	松田 剛	早稲田大学マイクロマウスクラブ	棄権	
	CF057	フェイディッピアス	青木 淳	早稲田大学マイクロマウスクラブ	棄権	
	CF058	SeaHorse	渡部 竜也	早稲田大学マイクロマウスクラブ	棄権	
	CF064	Willy	小川 真史	東京工業大学ロボット技術研究会	棄権	
	CF070	SL	丸山 清嵩	電気通信大学ロボメカ工房	棄権	
	CF075	若葉	山田 諒太郎	電気通信大学ロボメカ工房	棄権	
	CF076	i <sup>2</sup>	市野塚 朝	電通大ロボメカ工房OB	棄権	
	CF077	これは美少女フィギュアである	きゅんくん	ロボット女子会	棄権	
	CF078	ロボットの勉強用マウス	加藤 恵美	ロボット女子会	棄権	
	CF080	酔いどれ1号	池澤 あやか	ロボット女子会	棄権	
	CF091	とっとこひろ太郎	伊藤 大起	東京理科大学 Mice	棄権	
	CF092	Debug/Debut	井元 駿平	東京理科大学 Mice	棄権	
	CF095	シエスタ	谷中 竜也	東京理科大学 Mice	棄権	
	CF096	viola	渡邊 堇子	東京理科大学 Mice	棄権	
	CF098	SiRANE	富田 佑樹	東京理科大学 Mice	棄権	
	CF103	sk-129	セツ ショウチュウ	日本電子専門学校電子応用工学科	棄権	
	CF105	sk-12	韓寧	日本電子専門学校電子応用工学科	棄権	

登録 109 出走 76 完走 48 決勝進出 29

## 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 結果一覧

順位	出走 番号	ロボット名	操作者	所属	記録	備考
1	CF29	Bifilar	浅川 英慶	福井大学 からくり工房I.Sys	00:05.454	特別賞
2	CF25	Good_boy	Kim Geon Hee	MAZE, DanKook.Univ, Korea	00:07.941	特別賞
3	CF28	赤子	神谷 修也	東京理科大学 Mice	00:08.906	特別賞
4	CF27	たいが	得平 慈子	東京理科大学 Mice	00:09.204	特別賞
5	CF26	猫に小判	森 惇宏	東京理科大学 Mice	00:11.304	特別賞
6	CF14	T-rum	久宗 卓矢		00:11.519	特別賞
7	CF24	hiumint!	檜山 徹	東京理科大学 Mice	00:11.856	
8	CF23	TETU-DC	福元 鉄平	東京工芸大学からくり工房	00:12.836	
9	CF20	KERISE v1	大貫 椋太郎	東京工業大学ロボット技術研究会	00:17.085	特別賞
10	CF18	limes140	川瀬 廣明	電気通信大学ロボメカ工房	00:19.487	
11	CF13	MIZUHO	井土 拓海	東京工業大学ロボット技術研究会	00:21.208	
12	CF01	alias	山梨 浩輝	電気通信大学ロボメカ工房	00:22.712	
13	CF15	New_Basic_P16	長尾 晃一朗	福井大学 からくり工房I.Sys	00:24.493	
14	CF09	デブリ	小田 健	東京工芸大学からくり工房	00:28.222	
15	CF04	HISUI	山口 佑也	東京農工大学ロボット研究会R.U.R	00:30.065	
16	CF11	ピコ	河村 理聡	明星大学山崎研究室	00:31.667	
17	CF07	カジリアッチ	湯川 桃寧	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:33.953	
18	CF02	のりのり	櫻本 浩教	明星大学山崎研究室	00:36.182	
19	CF05	おはぎ号	萩原 颯人	明星大学山崎研究室	00:37.117	
20	CF17	tMouse2	竹内 聖	渋谷教育学園幕張中学校電気部	00:46.877	特別賞
21	CF06	山崎号	山崎 礼人	東京工芸大学からくり工房	01:12.408	
22	CF19	ちゅーちゅく②ちゅく②チュー	太田 智美	ロボット女子会	01:29.972	
	CF03	アカツキ	小久保 暁人	明星大学山崎研究室	R	
	CF08	パトリシア	吉澤 聖成	金沢高専ハンズオン部	R	
	CF10	イレギュラー	谷内 優弥	金沢高専ハンズオン部	R	
	CF12	Ryu	東中 建都	金沢高専ハンズオン部	R	
	CF16	goromodoki	松本 泰英	日本電子専門学校電子応用工学科	R	
	CF21	Momonga	角谷 史也	日本電子専門学校電子応用工学科	R	
	CF22	さのうす	佐野 光	ライフロボティクス株式会社	R	

出走 29 完走 22

# ロボットレース競技 予選 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	備考
1	RT123	Cartis04.5	平井 雅尊	アニキと愉快的仲間たち	00:04.490	決勝進出
2	RT012	Hamutaro.jp	Ba-Xin,Lin / Jun-Guang,Li	Lunghwa University Electronic Engineering	00:04.934	決勝進出
3	RT064	RS-100	遠藤 隆記	極東技術結社	00:04.944	決勝進出
4	RT109	New-Ns-Build	野村 慎之介	福井大学 からくり工房I.Sys	00:05.351	決勝進出
5	RT020	Diligent3	Meng Weilin	Institute of Technical Education	00:05.378	決勝進出
6	RT094	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	00:05.401	
7	RT013	Slug_III	CHAO-WEI CHEN / XIN-HAN CAI	Lunghwa University of Science and Technology	00:05.402	決勝進出
8	RT018	Flash:RT	Chan Wei Hao	Institute of Technical Education	00:05.419	決勝進出
9	RT015	Habitus	Li,Sheng-Xiang / Lin,Yu-Chin	Lunghwa University of Science and Technology	00:05.548	決勝進出
10	RT092	AllegroModerato	岡寄 祥太	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科	00:05.618	決勝進出
11	RT102	蒼龍	山田 真	福井大学 からくり工房I.Sys	00:05.951	決勝進出
12	RT093	鮪	田邊 敏人	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科	00:06.083	
13	RT117	Whitechip 7	落合 誠治		00:06.237	決勝進出
14	RT052	シルバーフレーム	内藤 修太郎	新潟コンピュータ専門学校	00:06.288	決勝進出
15	RT051	ブルファンゴ	金安 雄大	新潟コンピュータ専門学校	00:06.622	
16	RT111	黒炎	赤尾 健太	福井大学 からくり工房I.Sys	00:06.874	決勝進出
17	RT107	CREA+E	武市 英之	福井大学 からくり工房I.Sys	00:06.885	決勝進出
18	RT112	Pheasant	岸本 匠	福井大学 からくり工房I.Sys	00:07.313	決勝進出
19	RT097	Shirley-trial	松林 友大	電気通信大学ロボメカ工房	00:07.374	決勝進出
20	RT021	ChenYi	ChenYi	Ngee Ann Poly	00:07.519	決勝進出
21	RT081	黒熊 V01	中永 大輝	埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械部	00:07.548	決勝進出
22	RT055	天秤 19	畠山 和昭	銀座商店街	00:07.636	決勝進出
23	RT056	Dolly'16R	大貫 篤	神奈川県立生田高校 パソコン研究部	00:07.641	決勝進出
24	RT080	Sehnsucht	黒澤 舞	埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械部	00:07.852	決勝進出
25	RT072	シルバー	玉井 悠也	狭山工業高校メカトロ研究部	00:07.859	決勝進出
26	RT036	ワイズパンサー I	坂本 亮賢	東京電機大学 ロボット研究会	00:08.038	決勝進出
27	RT118	HexB	加藤 雄資		00:08.065	決勝進出
28	RT096	smiley	松本 修尚	電気通信大学ロボメカ工房	00:08.207	決勝進出
29	RT089	recTa	辻本 友樹	京大機械研究会	00:08.252	決勝進出
30	RT068	兜 II	柳下 泰成	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	00:08.384	決勝進出
31	RT075	drop	渡部 森太	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:08.441	決勝進出
32	RT071	ゴールド	永峰 義人	狭山工業高校メカトロ研究部	00:08.526	
33	RT054	黄金鱈7	大橋 辰也	銀座商店街	00:08.538	決勝進出
34	RT011	GEONDONG	ParkGeonJu, JeongEuiDong	Dankook University, MAZE	00:08.558	決勝進出
35	RT074	かじゆまる	梶 祐一郎	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:08.605	
36	RT016	Ultimate Pico	Liou,Fong-Chun / Cheng,Chien	Lunghwa University of Science and Technology	00:08.657	
37	RT078	蟻狩り	有賀 陸	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:08.675	
38	RT076	yuremon Ra2.0	渡部 翔太	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:08.694	
39	RT116	Coral	中島 瑞	電通大ロボメカ工房OB	00:08.788	
40	RT066	東洋島7段	岩村 謙一	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	00:08.951	
41	RT014	HIPPO R2	HUAN-JIE LIAO / ZI-ZHAN CAI	Lunghwa University of Science and Technology	00:09.297	
42	RT077	oh! 瑠美	波田 泰樹	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:09.402	
43	RT017	R.A	Chiew Shao Xiang Besfer	Institute of Technical Education	00:09.462	
44	RT059	武甲_2	杉田 裕樹	秩父農工科学高等学校	00:09.724	

# ロボットレース競技 予選 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	備考
45	RT010	美影2	中島 史敬		00:09.842	決勝エキシビジョン
46	RT042	RamRider	鹿野 貴裕	立命館大学ロボット技術研究会	00:09.866	
47	RT099	chicane R2	尾鷲 真士	電気通信大学ロボメカ工房	00:10.147	
48	RT040	熱海2	沖野 友亮	立命館大学ロボット技術研究会	00:11.473	
49	RT022	Ning3	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Poly	00:11.705	
50	RT119	FRAGILE016RT	河野 純也		00:11.895	決勝エキシビジョン
51	RT067	1号!	田南 吉章	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	00:12.149	
52	RT110	デュランダル	高柳 智	福井大学 からくり工房I.Sys	00:12.203	
53	RT058	武甲_4	加藤 諒也	秩父農工科学高等学校	00:12.407	
54	RT122	錦式陸式	寺崎 清	アニキと愉快的な仲間たち	00:12.503	
55	RT034	ギャラポリー	深井 優		00:13.660	
56	RT046	Re物理	門野 広大	立命館大学ロボット技術研究会	00:13.753	
57	RT024	Lamborghini	Andres Bercovich/Cristian Hewstone/Eugenio Herrera	UTFSM-PUC, CHILE	00:14.123	
58	RT057	オコジョ	浅野 俊昭	千葉県立館山総合高等学校	00:14.426	
59	RT023	Jehu 2	David Otten	Massachusetts Institute of Technology	00:18.023	
60	RT098	Tarbo-T01	秦 康祐	電気通信大学ロボメカ工房	00:18.109	
61	RT065	ロボテナショップ営業車	黒川 旭	ロボテナショップ	00:18.190	
62	RT069	チャック・ノリス	関 柊哉	日本工業大学マイクロコンピュータ研究部	00:18.210	
63	RT082	アルジャーノン	山田 翔太	東京工芸大学からくり工房OB	00:18.710	
64	RT048	走ルンです	土橋 徹平	青山学院大学	00:18.978	
65	RT026	TISK	高田 泰佑	芝浦工業大学SRDC	00:19.150	
66	RT084	ライオンロック	佐久間 大貴	東京工芸大学からくり工房	00:20.611	
67	RT083	セブン	舘野 優也	東京工芸大学からくり工房	00:21.963	
68	RT114	LiPoびたんA	茂呂 彰	ロボメカ工房イチゴ味	00:21.979	
69	RT027	NAMAWASABI	小池 一輝	芝浦工業大学SRDC	00:22.047	
70	RT035	はやぶさII	青木 弓子		00:22.105	
71	RT070	三	五十嵐 太一	日本工業大学マイクロコンピュータ研究部	00:23.105	
72	RT086	ロボッ津3号機	大津 亮二	東京工芸大学からくり工房	00:26.196	
73	RT045	初日の出	本田 卓	立命館大学ロボット技術研究会	00:29.709	
74	RT104	MOB	西脇 潤	福井大学 からくり工房I.Sys	00:32.305	
75	RT028	もじゃ号	石井 拓海	芝浦工業大学SRDC	00:32.477	
76	RT061	シリコン・スピリット(零号機)	松田 正裕		00:51.510	
77	RT008	MR2改3号機	丹羽 名央規	日野市立三沢中学科学部with明星大学	01:19.409	
	RT003	汰樹with ロボット	奥田 汰樹	日野市立三沢中学科学部with明星大学	R	
	RT004	MR2改00号機	志村 康輔	日野市立三沢中学科学部with明星大学	R	
	RT005	ブルースター	守屋 昂紀	日野市立三沢中学科学部with明星大学	R	
	RT006	ナナ	石川 優輝	日野市立三沢中学科学部with明星大学	R	
	RT007	MR-プリンスカー	前田 元樹	日野市立三沢中学科学部with明星大学	R	
	RT009	テキ10	川原 万人	日野市立三沢中学科学部with明星大学	R	
	RT019	Excel:RT-1	Khiew Tzong Yong	Institute of Technical Education	R	
	RT029	オオフチ1号	大淵 陽	芝浦工業大学SRDC	R	
	RT031	ロボずきんちゃん	伊藤 寛子	渋谷教育学園幕張中学校電気部	R	
	RT032	ボーノくん	大野 隆輔	渋谷教育学園幕張中学校電気部	R	
	RT033	長工ST	大井 準	長野県工科短期大学校	R	



## ロボットレース競技 予選 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	備考
	RT038	セイゴ	鈴木 遥華	東京電機大学 ロボット研究会	R	
	RT041	Ater	幸地 良太	立命館大学ロボット技術研究会	R	
	RT053	ブラック	小澤 等	銀座商店街	R	
	RT060	スカイレイカー2型	伊藤 ひさし		R	
	RT063	エンデバー2016	野口 幸江		R	
	RT073	かめかめ号	池亀 大樹	埼玉県立新座総合技術高等学校	R	
	RT085	さいとうれーす	斎藤 巧真	東京工芸大学からくり工房	R	
	RT088	銀雲雀2	山口 辰久		R	
	RT090	KNCT-RT1	葉山 清輝	熊本高専葉山研究室	R	
	RT091	トレ三郎	小川 靖夫		R	
	RT095	preVice	岸田 貴光	電気通信大学ロボメカ工房	R	
	RT100	OPA548	猪野 貴之	からくり工房A:Mac	R	
	RT101	viento	栗山 凌一	福井大学 からくり工房I.Sys	R	
	RT103	Mトレーサー	松井 将吾	福井大学 からくり工房I.Sys	R	
	RT106	福威槍 ver.trace	梅原 弘平	福井大学 からくり工房I.Sys	R	
	RT108	赤風	木村 孝	福井大学 からくり工房I.Sys	R	
	RT113	GeeBee R1	千田 健斗	ロボメカ工房イチゴ味	R	
	RT121	Architect	佐藤 慶明	アニキと愉快的仲間たち	R	
	RT001	なす太郎	小椋 恵太	明星大学飯島研究室	棄権	
	RT002	Morgenstern	大河原 康晶	明星大学飯島研究室	棄権	
	RT025	ロボ2号	山本 健一	明星大学飯島研究室	棄権	
	RT030	B-trace 01	野村 太一	芝浦工業大学SRDC	棄権	
	RT037	サイコ	中里 紀之	東京電機大学 ロボット研究会	棄権	
	RT039	Terrestrial-0	朝原 元夢		棄権	
	RT043	sol fantasista	森田 崇文	立命館大学ロボット技術研究会	棄権	
	RT044	Overture	片山 裕太	立命館大学ロボット技術研究会	棄権	
	RT047	うなぎちゃん	前川 由依	青山学院大学	棄権	
	RT049	TKGたらこすば	堀江 眞太	青山学院大学	棄権	
	RT050	NX-WW 白風	出射 幹也	青山学院大学MebiAsエンジニアリング愛好会	棄権	
	RT062	akaruihoshi	中橋 和也		棄権	
	RT079	ライト	松嶋 祐樹	埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械科	棄権	
	RT087	ユニバーサルキットType-R	鈴木 秀和	東京工芸大学からくり工房	棄権	
	RT105	CureLily	長田 理希	福井大学 からくり工房I.Sys	棄権	
	RT115	烈華 肆	市野塚 朝	電通大ロボメカ工房OB	棄権	
	RT120	Verdi RT07	平井 秀一	アニキと愉快的仲間たち/厚木ロボット研究会	棄権	

登録 123 出走 106 完走 77 決勝進出 30

## ロボットレース競技 決勝 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	備考
1	RT30	Cartis04.5	平井 雅尊	アニキと愉快的な仲間たち	00:13.803	優勝
2	RT25	Slug_III	CHAO-WEI CHEN / XIN-HAN CAI	Lunghwa University of Science and Technology	00:14.750	第2位
3	RT29	Hamutaro.jp	Ba-Xin,Lin / Jun-Guang,Li	Lunghwa University Electronic Engineering	00:14.793	第3位
4	RT24	Flash:RT	Chan Wei Hao	Institute of Technical Education	00:15.000	第4位
5	RT26	Diligent3	Meng Weilin	Institute of Technical Education	00:15.857	第5位
6	RT27	New-Ns-Build	野村 慎之介	福井大学 からくり工房I.Sys	00:18.350	第6位
7	RT22	AllegroModerato	岡寄 祥太	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科	00:18.950	
8	RT19	シルバーフレーム	内藤 修太郎	新潟コンピュータ専門学校	00:19.258	
9	RT20	Whitechip 7	落合 誠治		00:20.004	ニューテクノロジー賞
10	RT12	天秤19	畠山 和昭	銀座商店街	00:22.066	
11	RT16	Pheasant	岸本 匠	福井大学 からくり工房I.Sys	00:23.814	
12	RT09	シルバー	玉井 悠也	狭山工業高校メカトロ研究部	00:24.712	ベストジュニア賞
13	RT10	Sehnsucht	黒澤 舞	埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械部	00:25.686	
14	RT03	drop	渡部 森太	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:25.689	
15	RT04	兜II	柳下 泰成	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	00:25.997	
16	RT01	GEONDONG	ParkGeonJu, JeongEuiDong	Dankook University, MAZE	00:26.779	
17	RT07	HexB	加藤 雄資		00:26.823	
18	RT15	Shirley-trial	松林 友大	電気通信大学ロボメカ工房	00:28.886	
19	RT02	黄金鱈7	大橋 辰也	銀座商店街	00:31.242	
20	RT08	ワイズパンサー I	坂本 亮賢	東京電機大学 ロボット研究会	00:31.821	
21	RT23	Habitus	Li,Sheng-Xiang / Lin,Yu-Chin	Lunghwa University of Science and Technology	00:32.163	
22	RT21	蒼龍	山田 真	福井大学 からくり工房I.Sys	00:32.303	
23	RT11	Dolly'16R	大貫 篤	神奈川県立生田高校 パソコン研究部	00:36.272	
24	RT17	CREA+E	武市 英之	福井大学 からくり工房I.Sys	00:38.589	
25	RT18	黒炎	赤尾 健太	福井大学 からくり工房I.Sys	00:38.606	
26	RT05	recTa	辻本 友樹	京大機械研究会	00:40.720	
	RT06	smiley	松本 修尚	電気通信大学ロボメカ工房	R	
	RT13	黒熊 V01	中永 大輝	埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械部	R	
	RT28	RS-100	遠藤 隆記	極東技術結社	R	
	RT14	ChenYi	ChenYi	Ngee Ann Poly	R	
	RT31	FRAGILE016RT	河野 純也		00:21.647	エキシビジョン
	RT32	美影2	中島 史敬		00:29.991	エキシビジョン・LR賞

※LR賞 ライフロボティクス賞

出走 30 完走 26  
エキシビジョン 2

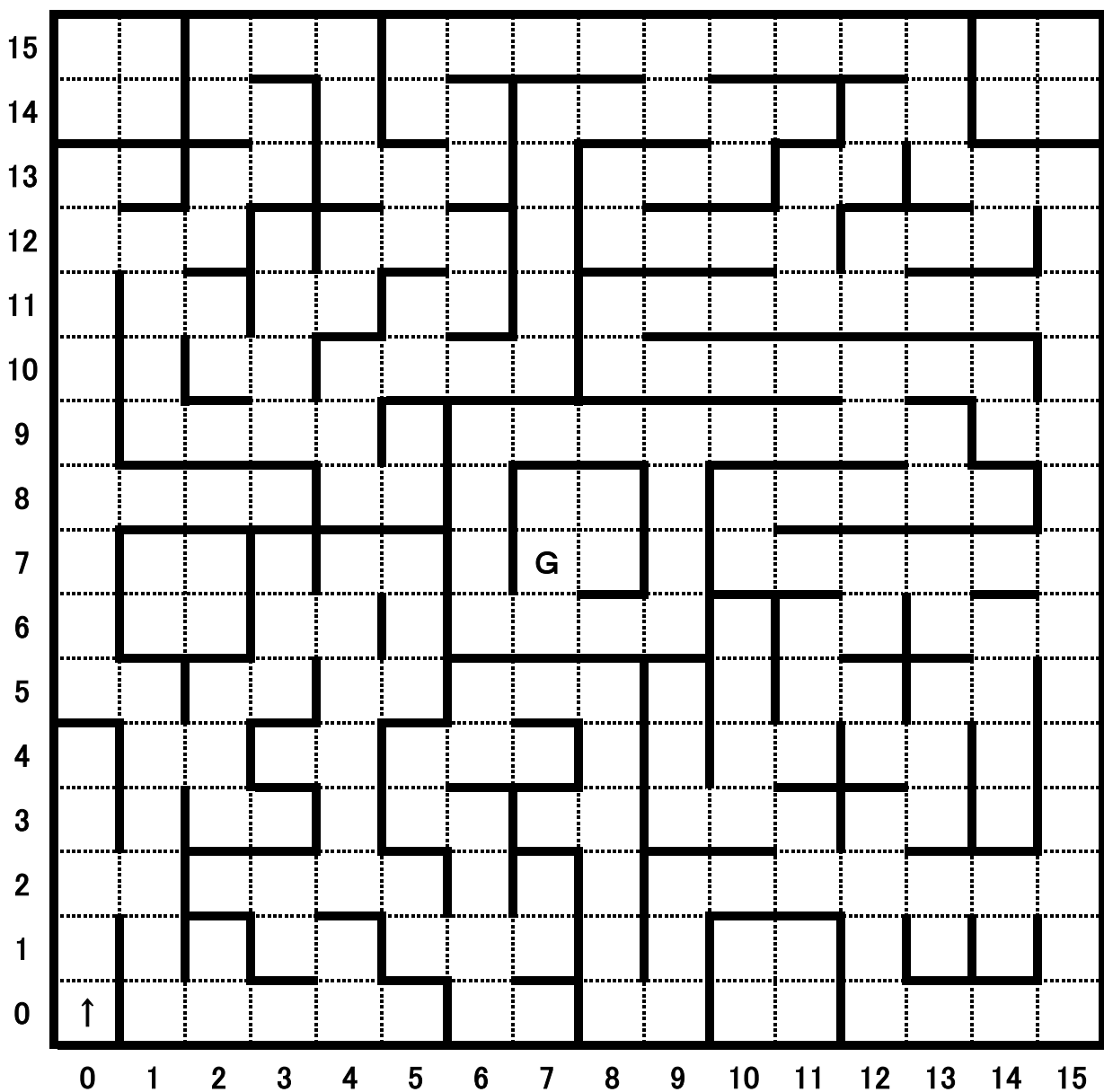
# 2016：第37回全日本マイクロマウス大会

## ハーフ・エキスパート競技予選

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

ロボット名 \_\_\_\_\_

制作者名 \_\_\_\_\_



西回り 58歩24折 南回り 58歩34折

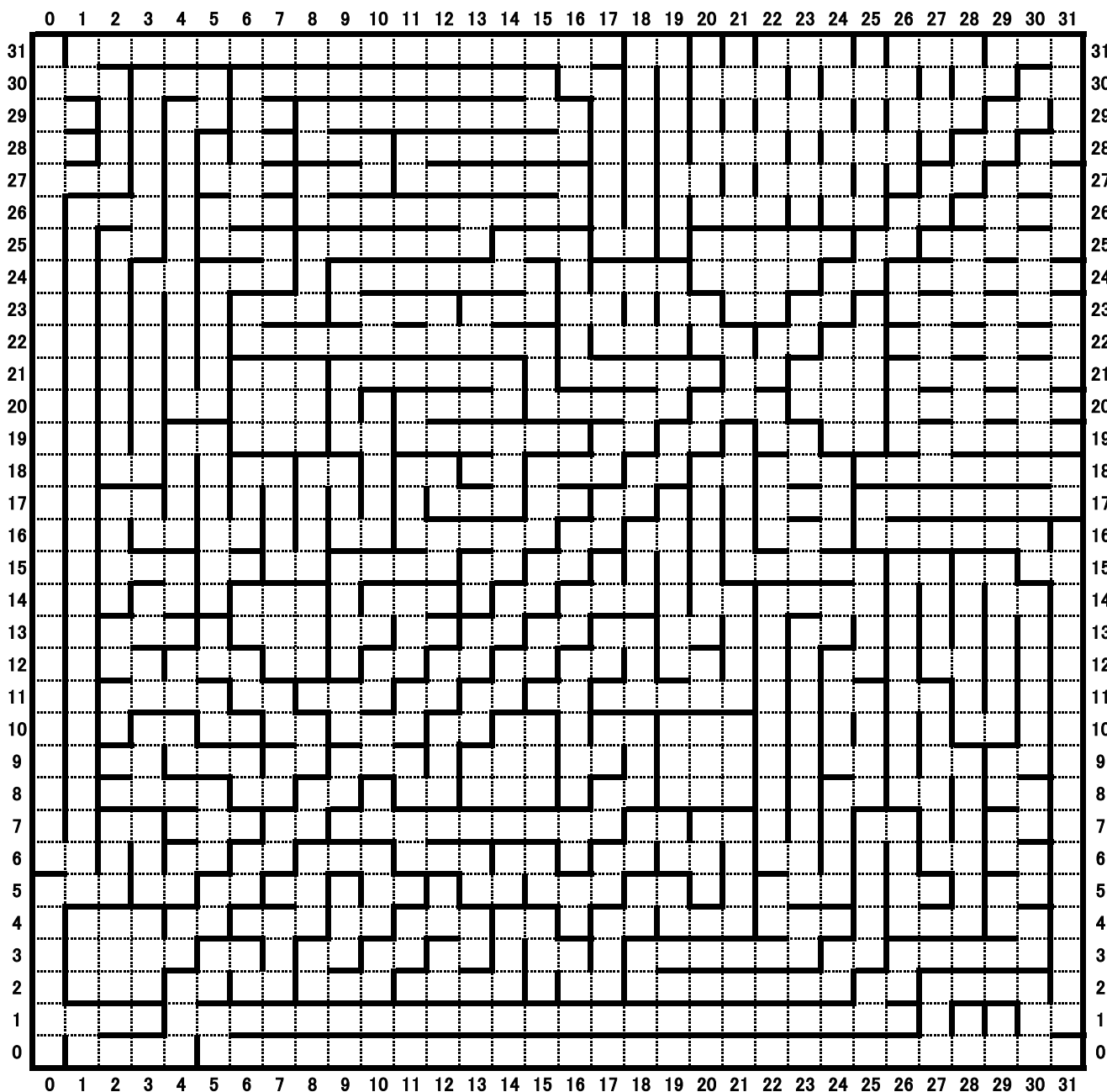
# 2016：第37回全日本マイクロマウス大会

## ハーフ・エキスパート競技 決勝

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

ロボット名 \_\_\_\_\_

制作者名 \_\_\_\_\_



西回り132歩89折(至近ルート), 142歩83折(最長斜め) 南回り142歩85折(最長斜め)

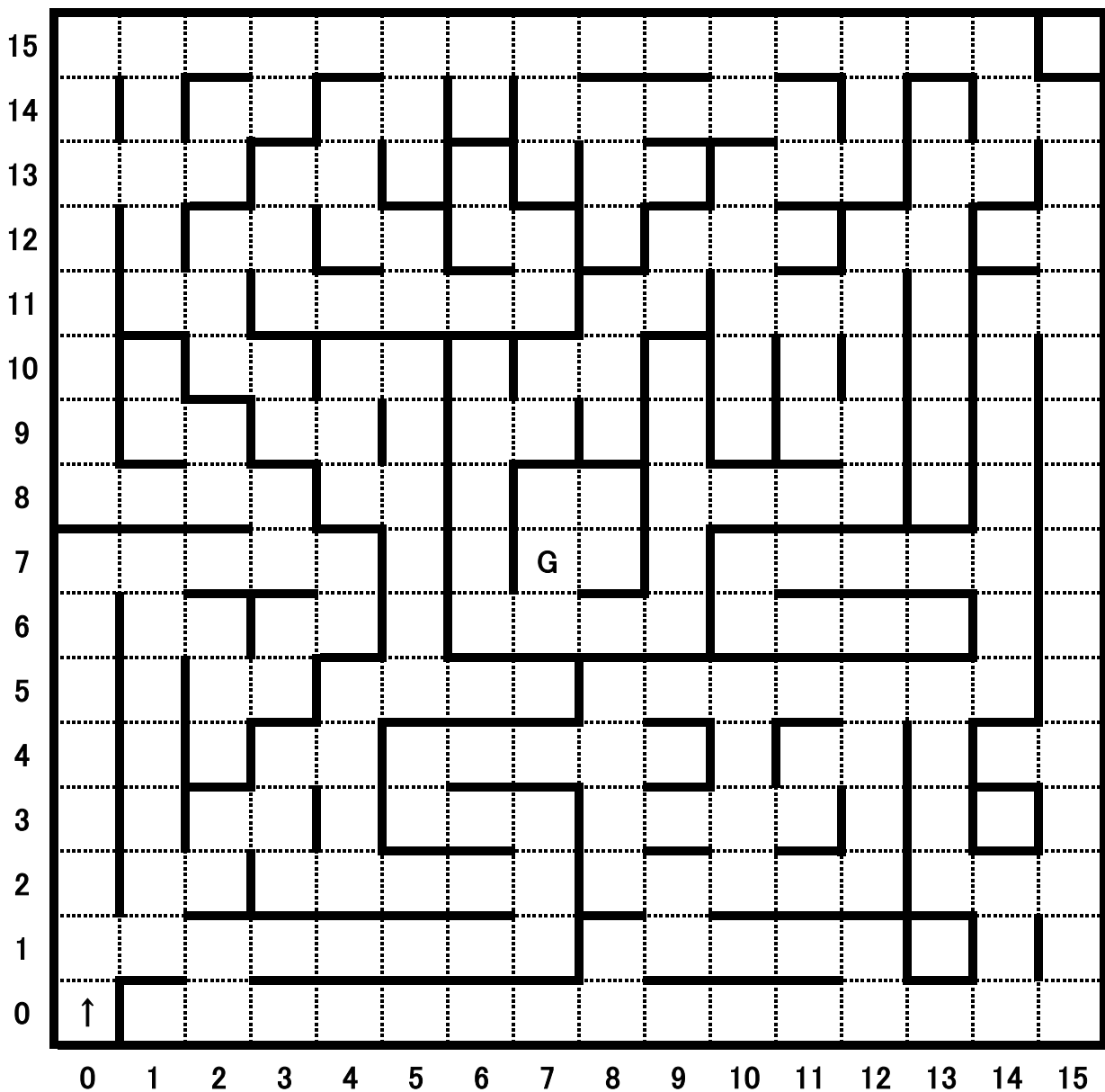
# 2016：第37回全日本マイクロマウス大会

## ハーフ・フレッシュマン競技

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

ロボット名 \_\_\_\_\_

制作者名 \_\_\_\_\_



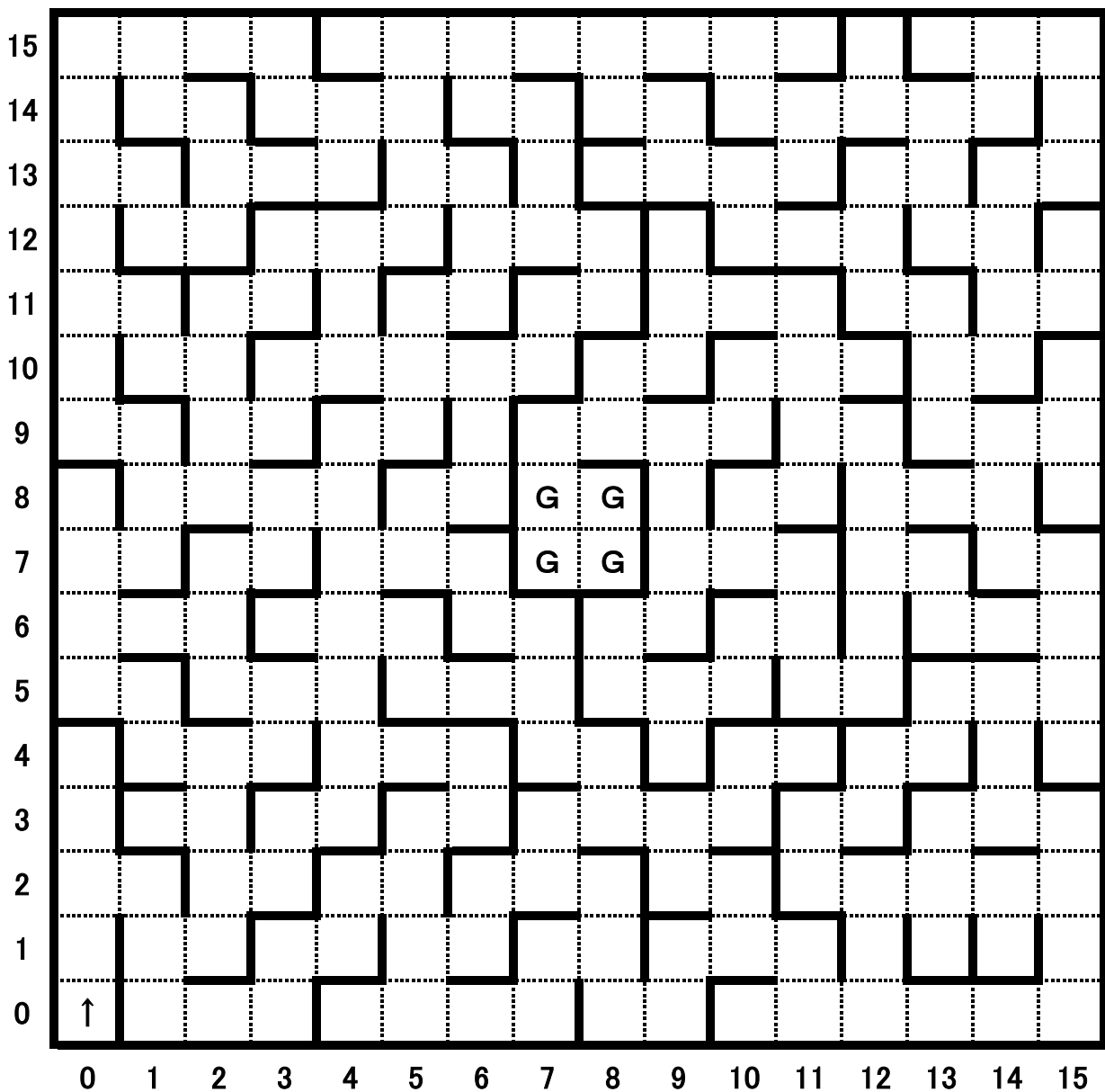
西回り48歩20折、南回り48歩14折

# 2016：第37回全日本マイクロマウス大会 クラシック・エキスパート競技予選

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

ロボット名 \_\_\_\_\_

制作者名 \_\_\_\_\_



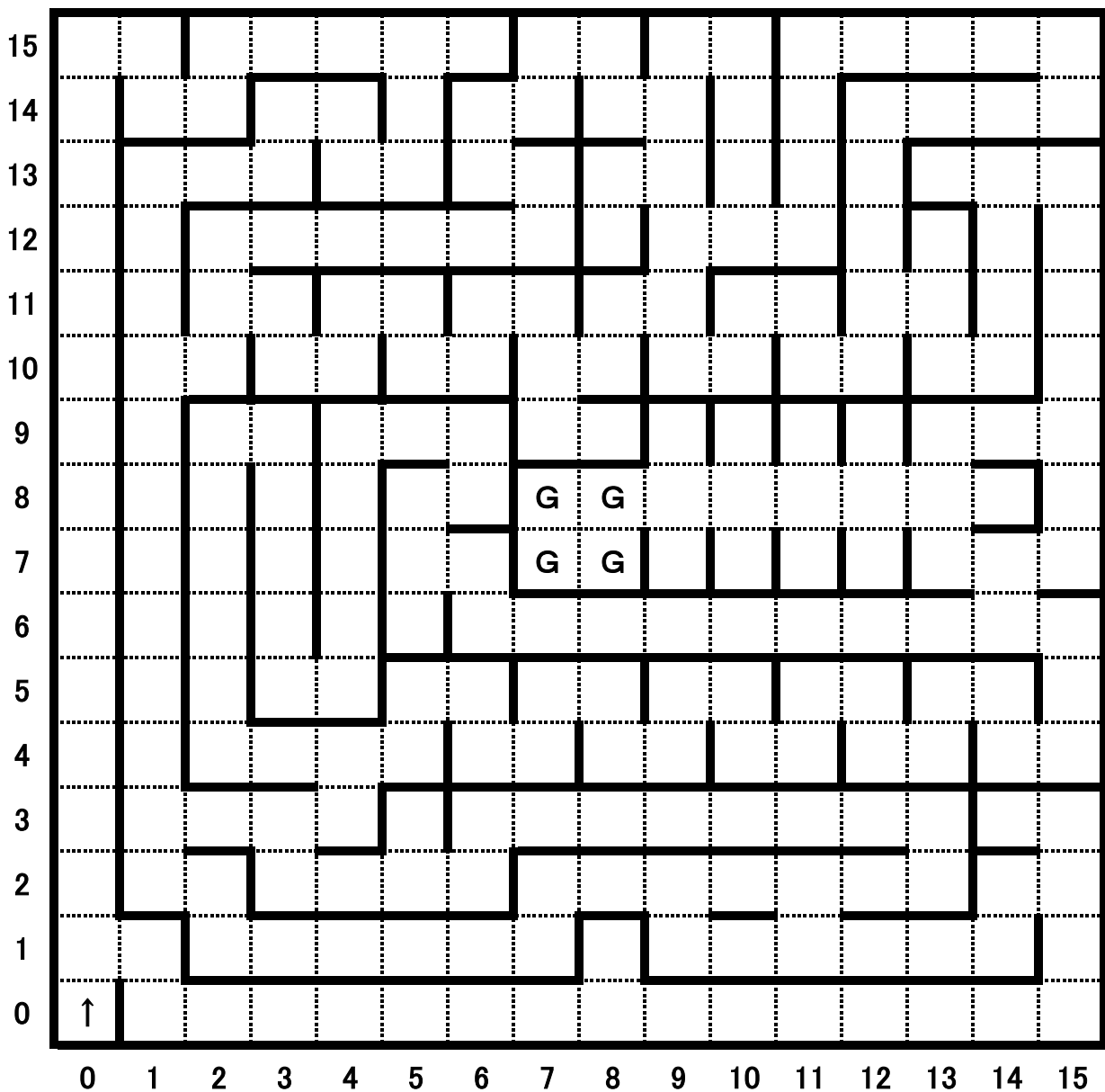
西回り 51歩34折 南回り 47歩34折

# 2016：第37回全日本マイクロマウス大会 クラシック・エキスパート競技決勝

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

ロボット名 \_\_\_\_\_

制作者名 \_\_\_\_\_



西回り 74歩43折 南回り 74歩43折

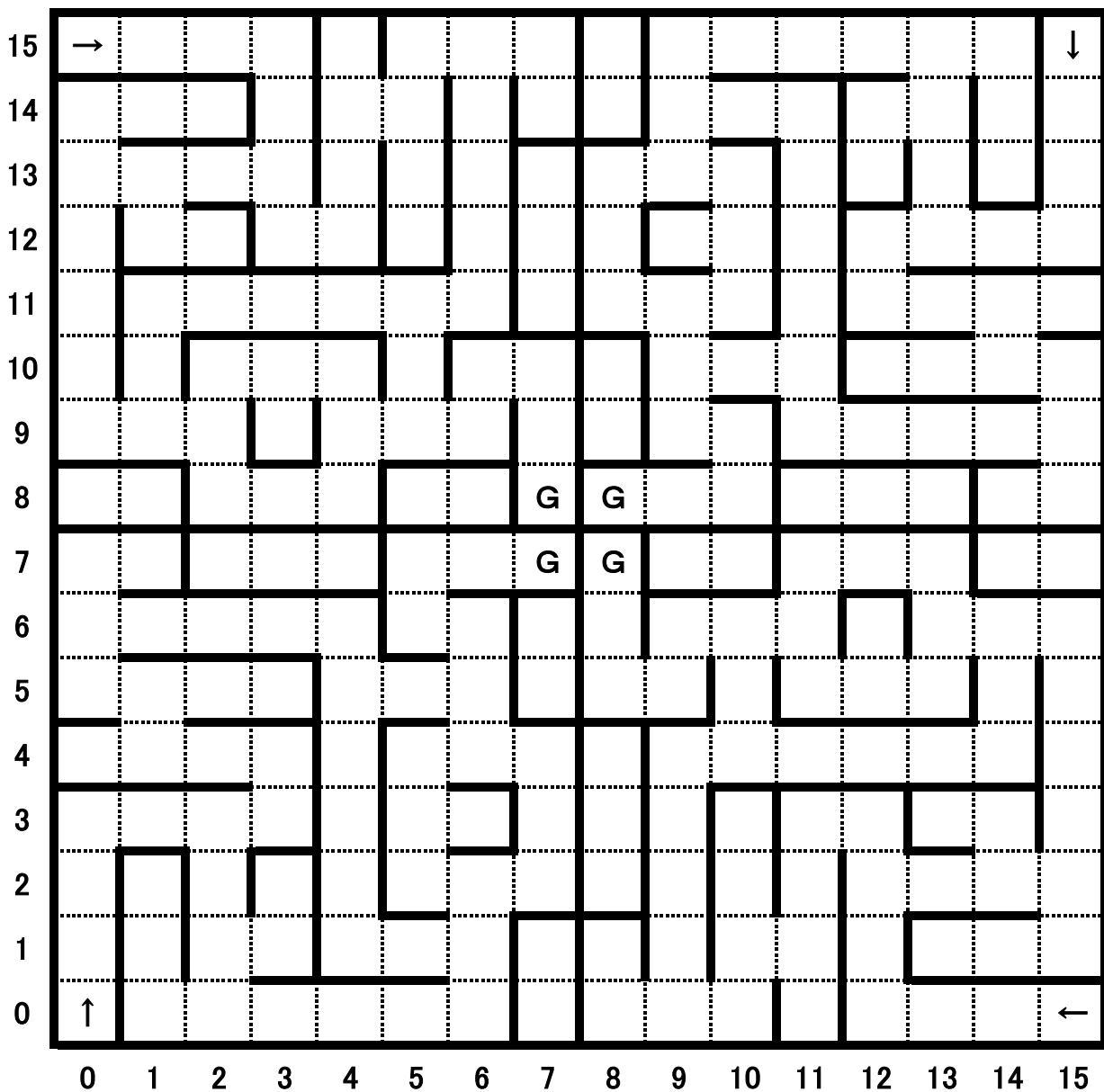
# 2016：第37回全日本マイクロマウス大会

## クラシック・フレッシュマン競技予選

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

ロボット名 \_\_\_\_\_

制作者名 \_\_\_\_\_



西回り 24歩 13折、南回り 24歩 11折

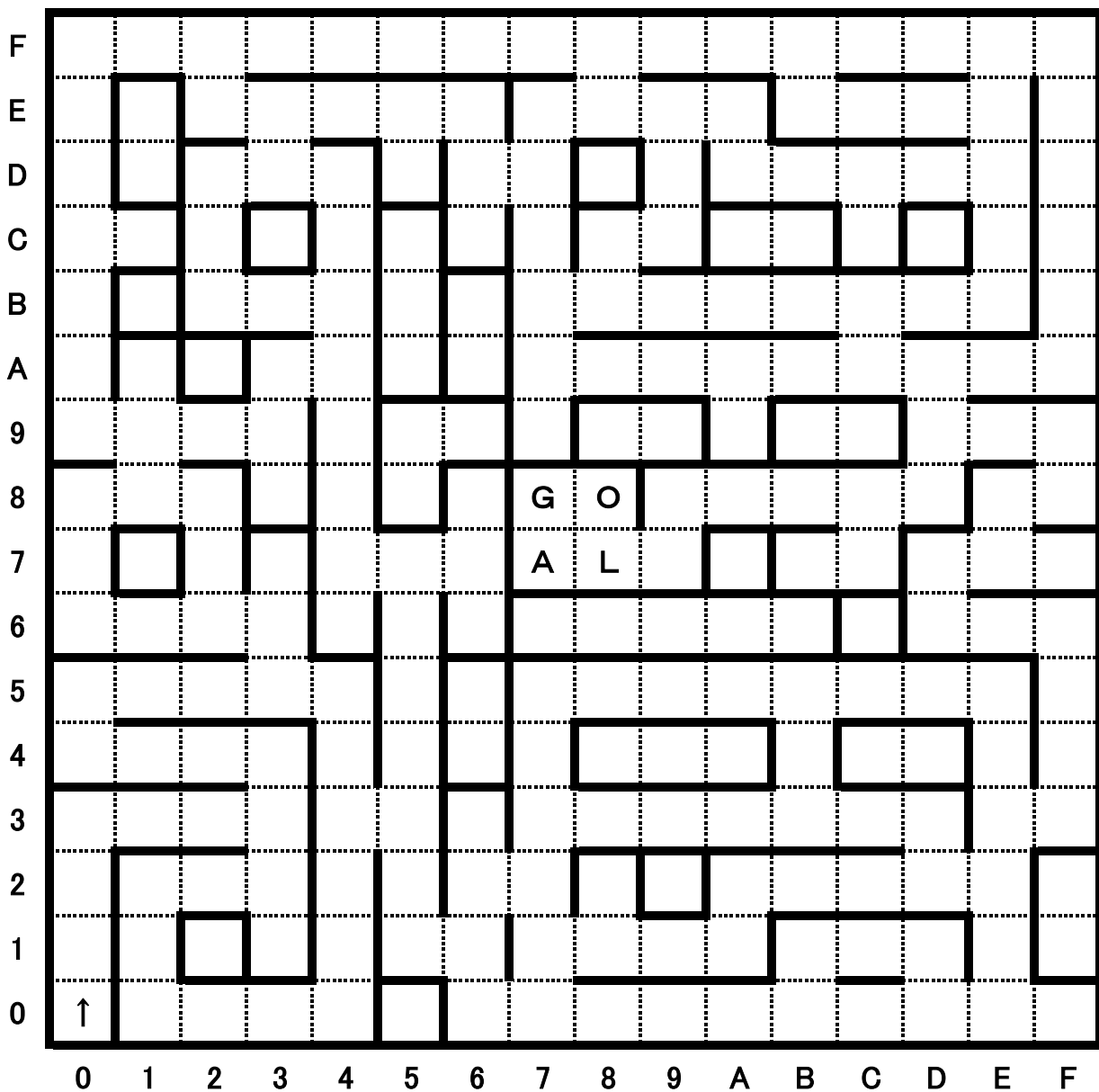


# 2016：第37回全日本マイクロマウス大会 クラシック・フレッシュマン競技決勝

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

ロボット名 \_\_\_\_\_

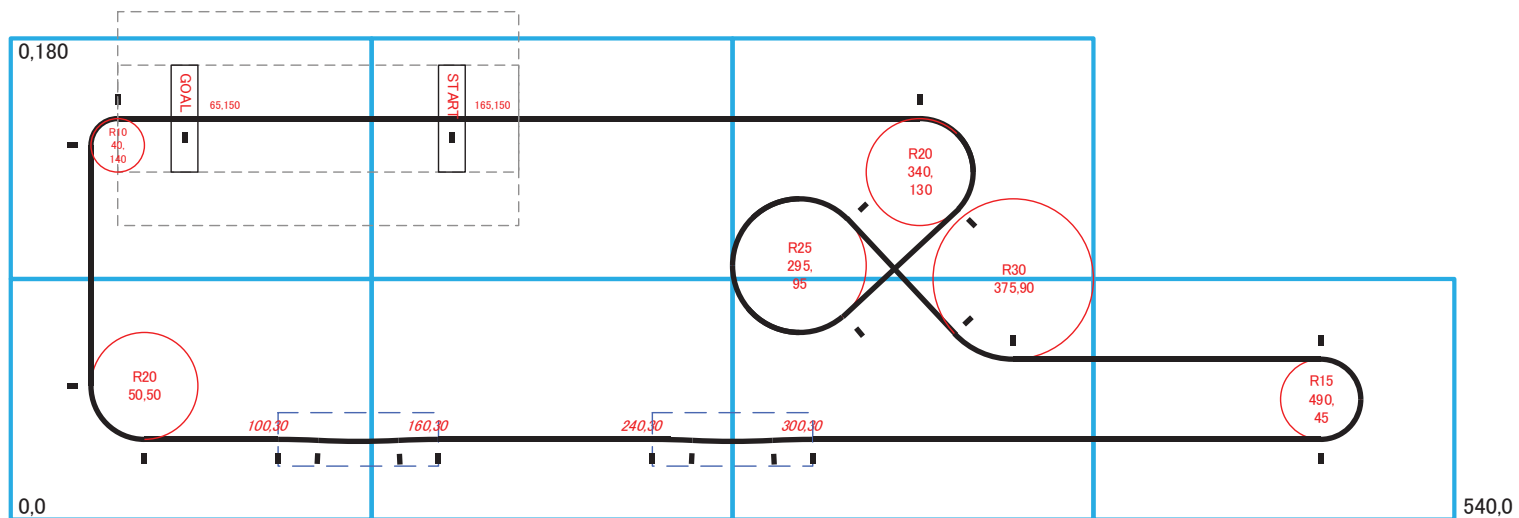
制作者名 \_\_\_\_\_



西回り 51歩25折、南回り 53歩25折、一旦南中央 53歩21折

2016年ロボットレース競技 予選  
ver.1.0.1 確認用図面

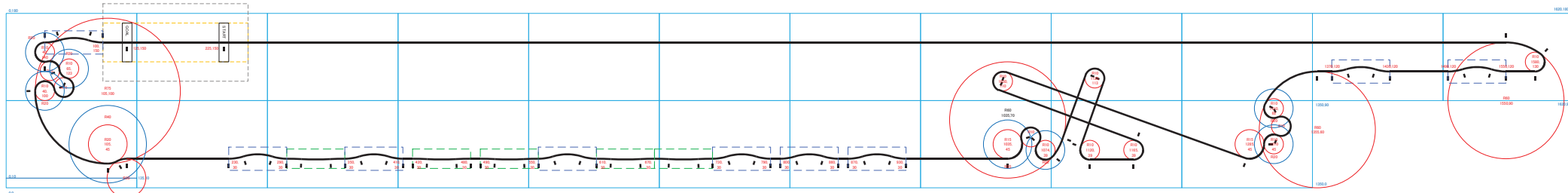
全長13.0m  
(昨年 13.7m)





←は「R300\_60cm」テンプレートを使用

2016年ロボットレース競技  
 決勝 ver.1.0.2 確認用図面  
 全長39.7m(昨年50.7m)

↑ 審判員席  
 ↓ 競技者控え  
 ↓ 観覧席



-  は「R300\_60cm」テンプレートを  
使用
-  は「R50\_60cm」テンプレートを  
使用

## 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 結果一覧

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	2	Fantom	松井 祐樹		00:25.658	00:03.986	00:03.469	00:03.186	00:03.139	00:03.139	
2	9	Ning6	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Poly	00:24.579	00:04.117	00:04.050	00:03.937	00:03.899	00:03.899	
3	7	Mini Diu-Gow	Cai, Xin-Han/Hung, Jui-Hung	Lunghwa University of Science and Technology	00:26.502	00:05.616	00:05.045	00:04.547	00:04.541	00:04.541	
4	1	こじまうす12	小島 宏一		00:26.925	00:05.467	00:04.991	R	R	00:04.991	
5	6	Excel:mini-4a	Khiew Tzong Yong	Institute of Technical Education	00:26.188	00:05.412	00:05.443	R	00:05.205	00:05.205	
6	5	Bolt:junior	Jeffrey Tan Jun He	Institute of Technical Education	00:34.720	00:06.801	00:06.773	00:05.974	R	00:05.974	
7	17	Merces_Beat	長野 恵典	電気通信大学ロボメカ工房	00:36.201	00:08.494	00:06.524	R	R	00:06.524	
8	22	タニタンv2.0H	谷口 野歩	東京理科大学 Mice	00:44.395	R	00:08.157	R	R	00:08.157	
9	10	紅蓮	赤尾 健太	福井大学 からくり工房I.Sys	00:37.508	R	00:11.914	00:10.696	00:10.433	00:10.433	
10	31	ST-Mouse P	山口 亨一	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:34.250	00:15.756	00:14.634	00:13.390	00:12.097	00:12.097	
11	12	小天旋2verMTL	平井 雅尊	アニキと愉快的仲間たち	00:41.275	00:12.257	R	R	R	00:12.257	
12	11	半錦参式	寺崎 清	アニキと愉快的仲間たち	00:56.546	00:13.694	R	00:13.301	R	00:13.301	
13	32	たつまきDC	玉木 敬也	東京工芸大学からくり工房	01:33.115	00:22.473	R	R		00:22.473	
14	30	BM-02改	西崎 伸吾	厚木ロボット研究会	00:43.020	00:24.878	00:24.606	R	R	00:24.606	
15	15	Jade	中島 瑞	電通大ロボメカ工房OB	R	R	R	R	00:40.578	00:40.578	
16	14	ロボイソメ 3	畠山 和昭	銀座商店街	02:09.967	01:17.591				01:17.591	
17	33	川原2号	川原 暉弘	東京工芸大学からくり工房	01:28.565	R	01:25.482			01:25.482	
	13	ぷーちゃん号ぷち	鱒淵 祥司	アニキと愉快的仲間たち	R					R	
	18	mm8a	山下 伸逸		R	R	R	R	R	R	
	19	流星号	大道寺 重俊	フロントビジョン	R	R				R	
	21	鯉住	小泉 太嘉志	東京理科大学 Mice	R	R	R	R	R	R	
	24	Dragoon	依田 克雄	Mice Busters	R	R				R	
	25	Sylphy	古川 大貴	Mice Busters	R					R	
	28	TIT	高橋 幸広	新潟コンピュータ専門学校	R	R	R	R	R	R	
	29	につく	渋谷 宇	新潟コンピュータ専門学校	R	R	R	R	R	R	
	36	東北マウス朱鷺	菅原 昌弥	ロボコンやっぺし	R					R	
	23	Snitch	渡邊 優介	東京理科大学 Mice						R	
	3	Thunder_xs	Ang Yueh Yang	Institute of Technical Education						棄権	

## 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 結果一覧

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
	4	Flash:tiny	Chan Wei Hao	Institute of Technical Education						棄権	
	8	BWH	TJ Sang	RT2						棄権	
	16	Polaris	横山 浩一郎	電気通信大学ロボメカ工房						棄権	
	20	DESTiNY	吉川 大貴	東京理科大学 Mice						棄権	
	26	ツルマイン3	照井 憲	Mice Busters						棄権	
	27	ExtraICE3	飯田 一輝	からくり工房A:Mac						棄権	
	34	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						棄権	
	35	東北マウスうさぎ	小岩 良	ロボコンやっぺし						棄権	
	37	東北マウス楓2016	薬師川 楓	ロボコンやっぺし						棄権	

## 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 結果一覧

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	20	Fantom	松井 祐樹		00:51.681	R	00:06.669	00:05.862	00:05.269	00:05.269	
2	17	こじまうす12	小島 宏一		00:46.782	00:06.982	R	00:06.259	T00:05.947	00:06.259	
3	15	翠嵐	宇都宮 正和		00:49.892	R	R	R	00:08.162	00:08.162	
4	18	Mini Diu-Gow	Cai, Xin-Han/Hung, Jui-Hung	Lunghwa University of Science and Technology	01:02.278	R	00:09.978	R	R	00:09.978	
5	7	Thrush	岸本 匠	福井大学 からくり工房I.Sys	00:59.553	00:57.751	R	00:14.015	00:11.808	00:11.808	
6	4	Bolt:junior	Jeffrey Tan Jun He	Institute of Technical Education	00:54.788	R	00:15.003	R	00:12.942	00:12.942	
7	10	しゅべるま〜じゅにあ	今井 康博	東京理科大学 Mice	00:59.539	00:16.668	R	R	R	00:16.668	
8	12	うむ夫。Jr.	寶澤 駿	東京理科大学 Mice	01:00.105	R	00:59.005	R	00:18.673	00:18.673	
9	14	ロング15号機	小峰 直樹	個人	01:05.727	R	00:24.342	R	R	00:24.342	
10	19	Ning6	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Poly	00:43.817	R	R	R	R	00:43.817	
11	13	Que	竹本 裕太	Mice Busters	00:52.113	R	R	R	R	00:52.113	
12	9	Maneuver	加藤 雄資		00:58.064	R	R	R	R	00:58.064	
13	1	紅蓮	赤尾 健太	福井大学 からくり工房I.Sys	00:59.593	01:00.970				00:59.593	
14	5	シリウスRev.1.1	中瀬 優	Mice OB	R	01:19.844	R	R	R	01:19.844	
15	6	Falter	落合 誠治		01:39.044	R	R	R	R	01:39.044	
16	11	東北マウス赫	菅原 昌弥	ロボコンやっぺし	02:25.728	R	R	R	R	02:25.728	
17	2	タニタンv2.0H	谷口 野歩	東京理科大学 Mice	02:39.544	R				02:39.544	
	3	Merces_Beat	長野 恵典	電気通信大学ロボメカ工房	R	R	R	R	R	R	
	8	雷光	高柳 智	福井大学 からくり工房I.Sys	R	R	R	R		R	
	16	Excel:mini-4a	Khiew Tzong Yong	Institute of Technical Education	R	R	R	R	R	R	

## 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 結果一覧

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	22	spangle	徳永 弦久		01:12.395	00:15.037	00:10.704	00:10.841	R	00:10.704	
2	15	もちもち2号	木村 威	渋谷教育学園幕張中学校電気部	00:45.400	00:18.255	R	00:14.667	R	00:14.667	
3	18	小川号	小川 直樹	東京工芸大学からくり工房	01:14.073	00:32.718	00:39.411	00:29.424		00:29.424	
4	20	フォルテ	大城 豪志	東京工芸大学からくり工房	01:09.206	00:32.974	R	R	R	00:32.974	
5	19	クイブレ	小俣 和輝	東京工芸大学からくり工房	01:19.442	00:38.410	00:42.228	R	00:33.705	00:33.705	
6	10	マクリー	岡本 海慧	埼玉県立新座総合技術高等学校	01:38.244	00:51.233	00:34.921	00:34.904	R	00:34.904	
7	12	ねずみくん	中村 宙樹	埼玉県立新座総合技術高等学校	R	01:16.619	00:39.851	R	R	00:39.851	
8	6	試作機1号	清水 琢哉	向上高等学校 情報研究部	02:23.677	R	R	R	R	02:23.677	
	2	LPCDC	山上 諒太	早稲田大学マイクロマウスクラブ	R					R	
	4	三段構え	岡本 友希	向上高等学校 情報研究部	R	R	R	R	R	R	
	5	てけりり	香月 大我	向上高等学校 情報研究部	R	R	R	R	R	R	
	7	マイクロマウスのようなもの	太田 琉登	向上高等学校 情報研究部	R	R	R	R	R	R	
	8	Jedno	大藤 拓真	向上高等学校 情報研究部	R	R	R	R	R	R	
	9	きっころん	鈴木 琳太郎	向上高等学校 情報研究部	R					R	
	11	ガレリアms	金子 伊吹	埼玉県立新座総合技術高等学校	R	R	R	R	R	R	
	14	Rutherfordium	李林 嘉元	渋谷教育学園幕張高等学校物理部	R	R	R	R	R	R	
	16	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	
	17	klein	大塚 政幸	電気通信大学ロボメカ工房	R	R	R	R	R	R	
	23	ハラシーマウス	原嶋 広和	SRDC Next	R	R	R	R	R	R	
	24	Weis Mittater	古川 博史	からくり工房A:Mac	R	R	R	R	R	R	
	26	hound	山田 仰	京都大学機械研究会	R	R	R	R	R	R	
	21	はんしんよく(半身浴)R	伊藤 ひさし							R	
	25	SSTN-BH	笹谷 禎伸	からくり工房A:Mac						R	
	1	ロボ3号	山本 健一	明星大学飯島研究室							棄権
	3	saikoro	高橋 有礼	早稲田大学マイクロマウスクラブOB							棄権
	13	アウル	笹生 祐樹	埼玉県立新座総合技術高等学校							棄権
	27	Rainy	Somsin Thongkrirat	KMITL Robot Club							棄権

## 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 結果一覧

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	B49	Diu-Gow 4	Cai, Xin-Han/Wu, Zhao-Yi	Lunghwa University of Science and Technology	00:17.158	00:03.914	00:03.808	00:03.437	00:03.054	00:03.054	
2	B37	赤い彗星	宇都宮 正和		00:26.677	00:03.271	R	R		00:03.271	
3	B50	HIPPO C2	HUAN-JIE LIAO / CHAO-WEI CHEN	Lunghwa University of Science and Technology	00:17.029	00:05.902	00:03.821	00:03.578	00:03.457	00:03.457	
4	B39	JunSpeed	LI-JUN CAI	Southern Taiwan University of Science and Technolo	00:38.390	00:04.442	00:03.940	00:03.686	R	00:03.686	
5	B36	Que	竹本 裕太	Mice Busters	01:37.583	00:04.112	R	00:03.863	R	00:03.863	
6	B43	AGS	YANG,TSUNG-WEI	STUST	00:28.523	00:05.399	R	00:05.303	00:04.362	00:04.362	
7	B38	こじまうす12CL	小島 宏一		01:00.819	00:05.268	00:04.649	R	R	00:04.649	
8	B41	Decimus 5	Peter Harrison		00:19.247	00:05.058	R	R	R	00:05.058	
9	B19	NKCなめこ号	小早川 要	名古屋工学院専門学校	00:21.100	00:05.647	R	00:05.072	R	00:05.072	
10	B47	Bolt	Jeffrey Tan Jun He	Institute of Technical Education	00:31.359	00:07.140	00:07.135	00:05.086	00:05.081	00:05.081	
11	B46	Flash	Chan Wei Hao	Institute of Technical Education	R	00:30.318	00:07.149	00:05.118	00:05.094	00:05.094	
12	B52	Min7	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Poly	00:34.221	R	00:34.168	00:05.917	R	00:05.917	
13	A16	Xiphosura	田所 祐一	東京工業大学ロボット技術研究会	00:24.177	00:09.321	00:07.472	00:06.078	00:06.282	00:06.078	
14	B44	DONG-4	JeongEuiDong	Dankook University, MAZE	R	R	00:21.803	00:06.492	R	00:06.492	
15	B45	Thunder	Ang Yueh Yang	Institute of Technical Education	00:29.748	00:06.757	00:06.531	00:06.529	00:06.561	00:06.529	
16	B29	Kryptos	中野 元太	東京理科大学 Mice	R	R	01:49.247	00:06.733	R	00:06.733	
17	B3	KNCT-MM2DC	葉山 清輝	熊本高専葉山研究室	00:42.006	R	00:14.378	00:13.570	R	00:13.570	
18	B10	U_DC2016	新保 佑京	東京工芸大学からくり工房	00:51.777	R	00:54.154	00:17.760	R	00:17.760	
19	B1	ヌクヌクDC-Charles-	青木 政武	株式会社アールティ	R	00:45.785	00:18.531	R	R	00:18.531	
20	B18	15式	こうへい		02:49.877	00:19.011	R			00:19.011	
21	A14	BRAVE	内田 雄太郎	ロボメカ工房OB	R	00:36.210	00:28.007	R	R	00:28.007	
22	B48	Excel-9a	Khiew Tzong Yong	Institute of Technical Education	00:28.780	R	R	R	R	00:28.780	
23	A4	ジャービル	平井 伸幸	福井大学 からくり工房I.Sys	R	R	R	00:39.543		00:39.543	
24	A5	Univer	高柳 智	福井大学 からくり工房I.Sys	00:41.916	R	R	R		00:41.916	
25	B7	ブルブル	坂井 佑将	芝浦工業大学SRDC	01:31.854	00:53.595	00:53.655	00:53.592		00:53.592	
26	A8	Pi:Co2 Type:631	前田 賢太郎	電気通信大学ロボメカ工房	00:54.029	R	R	R	R	00:54.029	
27	B21	ShaArm 0	高橋 英宏		01:46.584	00:59.009	00:57.335			00:57.335	
28	B9	ユニバーサル試作3号機	貴俵 亮介	東京工芸大学からくり工房	01:38.957	00:58.288	01:12.762	R	R	00:58.288	



## 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 結果一覧

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
29	B11	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	01:37.317	01:01.150	T00:51.210			01:01.150	
30	A1	TYU三郎・改	小川 靖夫		01:12.615	R	R	R	R	01:12.615	
31	A19	でしまる	益田 朋樹	株式会社ステップワン	R	01:32.878	R	01:52.845		01:32.878	
32	B30	ハセシュマウス ver.5.0	長谷川 峻	東京理科大学 Mice	02:35.086	R	R	R	R	02:35.086	
33	B13	SSM	中島谷 侑己	金沢高専ハンズオン部	02:55.888	R				02:55.888	
34	B14	はせがわわ	長谷川 翔	金沢高専ハンズオン部	R	03:08.275	T00:21.740			03:08.275	
	A2	pucca3	三浦 柊一郎	福井大学 からくり工房I.Sys	R	R				R	
	A3	Sleipnir	山田 真	福井大学 からくり工房I.Sys	R					R	
	B4	子イカ	川崎 智弘	中国職業能力開発大学校	R	R	R			R	
	A6	JEEK.mk2	関 翔太郎	電気通信大学	R	R				R	
	B6	Robin	加藤 優哉	芝浦工業大学SRDC	R	R	R	R	R	R	
	A7	Tarbo-M01	秦 康祐	電気通信大学ロボメカ工房	R	R	R	R	R	R	
	A9	Seagate3	繁戸 脩幸	電気通信大学ロボメカ工房	R	R	R	R	R	R	
	A11	Shell Form1+	長谷川 信	アニキと愉快的な仲間たち	R	R	R	R	R	R	
	A12	W2000SP1.1	小堀 周平	ロボメカ工房OB	R	R	R	R	R	R	
	B12	イーグルゼット改	山野 雄也	金沢高専ハンズオン部	R	R	R	R		R	
	A15	もりゅーマウスその1	森田 隆介	東京工業大学ロボット技術研究会	R	R	R	R	R	R	
	B15	Mark-18	藤谷 颯大	金沢高専ハンズオン部	R	R	R	R	R	R	
	B16	やつし7号	南保 慎一郎	金沢高専ハンズオン部	R	R	R			R	
	A17	狐狼	沼井 隆晃	東京工業大学ロボット技術研究会	R	R	R	R	R	R	
	B17	ソフィア	堀 大輝	金沢高専ハンズオン部	R	R	R	R	R	R	
	B22	LPCDC	山上 諒太	早稲田大学マイクロマウスクラブ	R					R	
	B24	pate-Ratte2	長谷川 健人	早稲田大学マイクロマウスクラブ	R	R	R			R	
	B32	YA2改2	荒井 優輝	からくり工房A:Mac	R	R	R	R	R	R	
	B34	forte	高橋 良太		R					R	
	B35	Sylpheed3	古川 大貴	Mice Busters	R	R	R	R	R	R	
	B42	ki-siao 2	Chen,Ying-Chao	STUST	R	R	R	R	R	R	
	B33	KM2	野々下 博昭	からくり工房A:Mac	R	R	R	T01:56.759		T01:56.759	参考

## 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 結果一覧

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
	A18	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	T07:02.978					T07:02.978	参考
	B2	RasPiMouse	中川 範晃	株式会社アールティ						棄権	
	B5	KLRV	尾花 健司	川崎工科高校						棄権	
	B8	SatoMouse2016	佐藤 一成	SRDC Next						棄権	
	A10	ミヤウ	鈴木 健也	電気通信大学ロボメカ工房						棄権	
	A13	ビスカーチャ	大久保 祐人	ロボメカ工房OB						棄権	
	B20	chip_Omni_ver3	松村 周平							棄権	
	B23	RedFrame	篠田 圭介	早稲田大学マイクロマウスクラブ						棄権	
	B25	BCマウス	阿部 巧	東京理科大学 Mice						棄権	
	B26	アプーンβ版	今井 陽太郎	東京理科大学 Mice						棄権	
	B27	ぺこ	小倉 真魚	東京理科大学 Mice						棄権	
	B28	AliCe	大野 孝太	東京理科大学 Mice						棄権	
	B31	ぞい	古川 博史	からくり工房A:Mac						棄権	
	B40	Sigma-G1	Goddard, Siegmund							棄権	
	B51	Ed-Mouse 1	Juing-Huei Su	Lunghwa University of Science and Technology						棄権	

## 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 結果一覧

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	34	Diu-Gow 4	Cai, Xin-Han/Wu, Zhao-Yi	Lunghwa University of Science and Technology	00:35.917	00:04.973	00:04.733	00:04.710	00:04.655	00:04.655	
2	33	赤い彗星	宇都宮 正和		00:43.225	00:04.966	00:04.739	00:43.312		00:04.739	
3	16	Exia	平松 直人	Mice Busters	00:30.041	R	00:04.924	R	R	00:04.924	
4	14	Barracuda	船田 健悟	東京理科大学 Mice	01:31.355	00:05.327	R	R	00:05.288	00:05.288	
5	18	しゅべるま~	今井 康博	東京理科大学 Mice	01:25.542	00:05.836	00:05.776	00:05.816		00:05.776	
6	30	Que	竹本 裕太	Mice Busters	01:26.393	R	R	R	00:05.945	00:05.945	
7	23	Min7	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Poly	00:52.995	00:06.540	00:06.153	00:06.038	00:05.980	00:05.980	
8	31	JunSpeed	LI-JUN CAI	Southern Taiwan University of Science and Technolo	00:34.597	00:07.611	00:06.610	00:06.459	00:06.421	00:06.421	
9	17	Pheasant	岸本 匠	福井大学 からくり工房I.Sys	00:54.881	00:06.904	R	R	R	00:06.904	
10	24	Flash	Chan Wei Hao	Institute of Technical Education	00:50.116	00:09.445	00:07.271	00:07.107	R	00:07.107	
11	9	ストリーム	竹内 秀哉	名古屋工学院専門学校	00:51.653	00:08.468	00:07.158	R		00:07.158	
12	12	雪風5.5	中島 史敬		00:42.430	00:07.436	R	R	R	00:07.436	
13	27	Decimus 5	Peter Harrison		R	R	R	00:21.058	00:07.496	00:07.496	
14	25	Bolt	Jeffrey Tan Jun He	Institute of Technical Education	00:29.274	00:09.254	00:08.712	R	R	00:08.712	
15	20	Thunder	Ang Yueh Yang	Institute of Technical Education	00:48.929	00:09.328	R	00:09.428	00:09.625	00:09.328	
16	7	noche	大嶽 結衣	東京理科大学 Mice	01:43.147	00:09.974	R	00:10.210	R	00:09.974	
17	13	Greenfield++	塚本 涉	東京理科大学 Mice	R	00:56.388	R	R	00:10.659	00:10.659	
18	2	ヌクヌクDC-Charles-	青木 政武	株式会社アールティ	01:00.935	00:14.611	R	R	00:14.378	00:14.378	
19	4	KNCT-MM2DC	葉山 清輝	熊本高専葉山研究室	01:04.491	00:18.380				00:18.380	
20	28	こじまうす12CL	小島 宏一		02:17.692	00:26.201	00:22.576			00:22.576	
21	15	Amber	中島 瑞	電通大口ボメカ工房OB	00:23.470	R	R			00:23.470	
22	22	Xiphosura	田所 祐一	東京工業大学ロボット技術研究会	R	R	00:24.622	00:29.150	R	00:24.622	
23	21	DONG-4	JeongEuiDong	Dankook University, MAZE	R	R	R	00:28.969	R	00:28.969	
24	26	NKCなめこ号	小早川 要	名古屋工学院専門学校	00:29.828	R	R	R	R	00:29.828	
25	32	HIPPO C2	HUAN-JIE LIAO / CHAO-WEI CHEN	Lunghwa University of Science and Technology	00:36.082	R	R	R	R	00:36.082	
26	11	∞	吉川 大貴	東京理科大学 Mice	00:53.097	R	R	R		00:53.097	
27	5	Whitechip 7	落合 誠治		00:55.170	R	R	R	R	00:55.170	
28	10	紅椿	赤尾 健太	福井大学 からくり工房I.Sys	00:56.420	R	R	R	R	00:56.420	

## 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 結果一覧

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
29	3	U_DC2016	新保 佑京	東京工芸大学からくり工房	01:11.879	R	01:06.409			01:06.409	
30	1	15式	こうへい		01:14.044	T00:31.261				01:14.044	
31	6	モクゾー	中瀬 優	Mice OB	R	02:32.059	R			02:32.059	
	8	Ovis	渡邊 優介	東京理科大学 Mice	R	R	R	R	R	R	
	19	Kryptos	中野 元太	東京理科大学 Mice	R	R	R			R	
	29	AGS	YANG,TSUNG-WEI	STUST	R	R	R	R	R	R	

## 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 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3			記録	備考
1	108	Bifilar	浅川 英慶	福井大学 からくり工房I.Sys	00:14.955	00:02.788	00:03.807			00:02.788	
2	94	赤子	神谷 修也	東京理科大学 Mice	00:15.051	00:05.396	00:04.447			00:04.447	
3	97	たいが	得平 慈子	東京理科大学 Mice	00:13.655	00:05.414	R			00:05.414	
4	93	猫に小判	森 惇宏	東京理科大学 Mice	00:14.781	00:06.255	00:05.595			00:05.595	
5	33	Good_boy	Kim Geon Hee	MAZE, DanKook.Univ, Korea	00:11.591	00:05.747	R			00:05.747	
6	99	hihumint!	檜山 徹	東京理科大学 Mice	00:38.129	00:05.981	00:05.977			00:05.977	
7	86	TETU-DC	福元 鉄平	東京工芸大学からくり工房	00:17.499	00:07.081	00:06.303			00:06.303	
8	102	さのうす	佐野 光	ライフロボティクス株式会社	00:24.787	00:09.675	00:07.730			00:07.730	
9	104	Momonga	角谷 史也	日本電子専門学校電子応用工学科	00:31.934	00:08.512	00:08.052			00:08.052	
10	65	KERISE v1	大貫 椋太郎	東京工業大学ロボット技術研究会	00:16.075	00:08.637	00:08.088			00:08.088	
11	79	ちゅーちゅく②ちゅく②チュー	太田 智美	ロボット女子会	00:34.869	00:08.280	00:08.190			00:08.190	
12	73	limes140	川瀬 廣明	電気通信大学ロボメカ工房	00:17.995	00:08.291	00:08.299			00:08.291	
13	48	tMouse2	竹内 聖	渋谷教育学園幕張中学校電気部	00:21.288	00:08.482	R			00:08.482	
14	107	goromodoki	松本 泰英	日本電子専門学校電子応用工学科	01:09.773	00:09.251	R			00:09.251	
15	109	New_Basic_P16	長尾 晃一郎	福井大学 からくり工房I.Sys	00:22.123	00:09.501	00:09.483			00:09.483	
16	69	T-rum	久宗 卓矢		00:27.036	00:09.719	00:09.531			00:09.531	
17	61	MIZUHO	井土 拓海	東京工業大学ロボット技術研究会	00:18.739	00:10.792	00:10.647			00:10.647	
18	26	Ryu	東中 建都	金沢高専ハンズオン部	00:34.050	00:13.965	R			00:13.965	
19	2	ピコ	河村 理聡	明星大学山崎研究室	R	00:22.487	00:14.749			00:14.749	
20	24	イレギュラー	谷内 優弥	金沢高専ハンズオン部	00:14.900	00:14.939	R			00:14.900	
21	84	デブリ	小田 健	東京工芸大学からくり工房	00:23.621	00:15.310	R			00:15.310	
22	21	パトリア	吉澤 聖成	金沢高専ハンズオン部	R	00:16.180	R			00:16.180	
23	44	カジリアッチ	湯川 桃寧	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:35.318	00:18.275	00:16.199			00:16.199	
24	83	山崎号	山崎 礼人	東京工芸大学からくり工房	R	00:25.818	00:16.555			00:16.555	
25	4	おはぎ号	萩原 颯人	明星大学山崎研究室	00:28.289	00:16.996	R			00:16.996	
26	90	HISUI	山口 佑也	東京農工大学ロボット研究会R.U.R	00:48.026	00:17.511	R			00:17.511	
27	3	アカツキ	小久保 暁人	明星大学山崎研究室	00:37.878	00:17.569	R			00:17.569	
28	5	のりのり	櫻本 浩教	明星大学山崎研究室	00:32.579	00:32.589	00:18.175			00:18.175	

## 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 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3		記録	備考
29	71	alias	山梨 浩輝	電気通信大学ロボメカ工房	00:19.439	R	00:19.379		00:19.379	
30	1	ぴこまじん	阿部 浩之	明星大学山崎研究室	00:44.471	00:23.387	R		00:23.387	
31	89	チャージング号!!	河端 征大	東京農工大学ロボット研究会R.U.R	00:24.039	00:23.952	00:23.908		00:23.908	
32	72	arbeiten	所附 達幸	電気通信大学ロボメカ工房	00:45.848	00:27.329	00:24.406		00:24.406	
33	82	β	伊藤 潤	東京工芸大学からくり工房	R	00:25.922	R		00:25.922	
34	31	ネッコ	中村 賢也	関東学院大学	00:26.008	R	R		00:26.008	
35	30	吉之助	村山 佑也	関東学院大学	00:27.471	R	00:27.414		00:27.414	
36	85	XM2C	馬 躍航	東京工芸大学からくり工房	00:28.401	00:49.955	R		00:28.401	
37	46	魔剤ン号	稲見 遼	渋谷教育学園幕張高等学校物理部	00:31.021	00:28.641	R		00:28.641	
38	18	羊鼠	新渡 翔梧	Team Pumpkin Pie	00:29.106	00:29.828	R		00:29.106	
39	106	ASHKELON	玉津 友希	日本電子専門学校電子応用工学科	00:32.106	R	R		00:32.106	
40	19	パンプキン3号	齊藤 俊	Team Pumpkin Pie	00:33.718	00:33.855	R		00:33.718	
41	52	SK-3110	斎藤 喬介	早稲田大学マイクロマウスクラブ	00:35.461	00:35.378	R		00:35.378	
42	45	JunkRat	米村 匠	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:38.059	R	R		00:38.059	
43	16	鰯	山西 碧	Team Pumpkin Pie	R	R	00:43.692		00:43.692	
44	42	Forerunner NEO2	栗原 浩輔	向上高等学校 情報研究部	R	00:47.104	R		00:47.104	
45	59	メッギーマウス	標 祥太郎	早稲田大学マイクロマウスクラブ	R	00:49.744	R		00:49.744	
46	68	EMR	池上 大貴	長野県工科短期大学校	R	01:01.775	R		01:01.775	
47	43	バイソン・ハット	高 竜之輔	向上高等学校 情報研究部	R	01:04.085	R		01:04.085	
48	49	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	R	01:14.379	R		01:14.379	
	7	ゾック	須崎 惇	明星大学飯島研究室	R	R	R		R	
	12	キーコン	市原 海渡	芝浦工業大学SRDC	R	R	R		R	
	15	BKNBK	御子貝 真一	Team Pumpkin Pie	R	R	R		R	
	17	big_mouth	寺門 幸英	Team Pumpkin Pie	R	R	R		R	
	22	マウス	元林 樹	金沢高専ハンズオン部	R	R	R		R	
	23	EXIT	出口 泰章	金沢高専ハンズオン部	R	R	R		R	
	27	Mark17	廣原 隆司	金沢高専ハンズオン部	R	R	R		R	
	34	RT-Leader	choi jun woo	REMNANT LEADER SCHOOL	R	R	R		R	

## 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 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3			記録	備考
	35	leader lee	Lee Hyeon Min	REMNANT LEADER SCHOOL	R	R	R			R	
	39	Pimelodia	福井 尚卿	立命館ロボット技術研究会	R	R	R			R	
	40	KY*2	木村 一世	立命館ロボット技術研究会	R	R	R			R	
	41	スマウス	須磨 勇太	京都コンピュータ学院洛北校制御通信部	R	R	R			R	
	47	第二回けんずいし	高崎 晴也	渋谷教育学園幕張高等学校物理部	R	R	R			R	
	50	nucleoくん	舘石 藍	早稲田大学マイクロマウスクラブ	R	R	R			R	
	51	JackMouse	佐藤 充希	早稲田大学マイクロマウスクラブ	R	R	R			R	
	53	Chui-Yo	斎藤 菜美子	早稲田大学マイクロマウスクラブ	R	R	R			R	
	56	maze	西澤 誠人	早稲田大学マイクロマウスクラブ	R	R	R			R	
	60	MM01	三枝 信淳	職業大 ロボット部	R	R	R			R	
	62	P^3	横山 陽彦	東京工業大学ロボット技術研究会	R	R	R			R	
	63	だんごろまうす	岸波 華彦	東京工業大学ロボット技術研究会	R	R	R			R	
	66	サンシャイン1号	佐藤 祐亮	法政大学電気研究会	R	R	R			R	
	67	デストロイヤー	土屋 翔平	中国職業能力開発大学校	R	R	R			R	
	74	BMK	樋口 奎	電気通信大学ロボメカ工房	R	R	R			R	
	81	はさまうす	挾間 優佳		R					R	
	87	マッサン	品田 裕希	東京農工大学ロボット研究会R.U.R	R	R	R			R	
	88	yellow bird	井元 理愛	東京農工大学ロボット研究会R.U.R	R	R	R			R	
	100	明那	猪野 貴之	からくり工房A:Mac	R	R	R			R	
	101	Spirit	山口 辰久		R	R	R			R	
	6	ロボ1号	山本 健一	明星大学飯島研究室						棄権	
	8	AXIA	益子 泰博	芝浦工業大学SRDC						棄権	
	9	ミーンバルト	笠井 信宏	芝浦工業大学SRDC						棄権	
	10	TCF-1	高取 大樹	芝浦工業大学SRDC						棄権	
	11	K-MOUSE TYPE Y	佐藤 康太	芝浦工業大学SRDC						棄権	
	13	メイズランナー	石沢 幹生	芝浦工業大学SRDC						棄権	
	14	夢見る機械	前村 凌佑	芝浦工業大学SRDC						棄権	
	20	Have Gone	山田 雅登	TeamPumpkinPie(TPP)						棄権	

## 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 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3			記録	備考
	25	HCN	中野 天音	金沢高専ハンズオン部						棄権	
	28	即席マウス	鈴木 克幸	7日で作るシリウス						棄権	
	29	ペントマウス	松本 直樹	7日で作るシリウス						棄権	
	32	Pony tail	Thanapoom Pumee	KMITL Robot Club						棄権	
	36	Mcqueen	Xue Le	TJU(Tianjin University)						棄権	
	37	Podori	Chang Yoon Ho	Tokyo Korean High School						棄権	
	38	RDET 1	Kim Yon Jae	Tokyo Korean High School						棄権	
	54	鉄鼠弐号	小林 健人	早稲田大学マイクロマウスクラブ						棄権	
	55	フィリップス	松田 剛	早稲田大学マイクロマウスクラブ						棄権	
	57	フェイディッピアス	青木 淳	早稲田大学マイクロマウスクラブ						棄権	
	58	SeaHorse	渡部 竜也	早稲田大学マイクロマウスクラブ						棄権	
	64	Willy	小川 真史	東京工業大学ロボット技術研究会						棄権	
	70	SL	丸山 清嵩	電気通信大学ロボメカ工房						棄権	
	75	若葉	山田 諒太郎	電気通信大学ロボメカ工房						棄権	
	76	i^2	市野塚 朝	電通大ロボメカ工房OB						棄権	
	77	これは美少女フィギュアである	きゅんくん	ロボット女子会						棄権	
	78	ロボットの勉強用マウス	加藤 恵美	ロボット女子会						棄権	
	80	酔いどれ1号	池澤 あやか	ロボット女子会						棄権	
	91	とつとこひろ太郎	伊藤 大昶	東京理科大学 Mice						棄権	
	92	Debug/Debut	井元 駿平	東京理科大学 Mice						棄権	
	95	シエスタ	谷中 竜也	東京理科大学 Mice						棄権	
	96	viola	渡邊 董子	東京理科大学 Mice						棄権	
	98	SiRANE	富田 佑樹	東京理科大学 Mice						棄権	
	103	sk-129	セツ ショウチュウ	日本電子専門学校電子応用工学科						棄権	
	105	sk-12	韓寧	日本電子専門学校電子応用工学科						棄権	



# 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 結果一覧

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	29	Bifilar	浅川 英慶	福井大学 からくり工房I.Sys	00:33.500	00:06.195	00:06.135	R	00:05.454	00:05.454	
2	25	Good_boy	Kim Geon Hee	MAZE, DanKook.Univ, Korea	00:26.971	00:08.120	00:07.948	00:07.941	00:08.066	00:07.941	
3	28	赤子	神谷 修也	東京理科大学 Mice	01:42.957	00:10.745	R	00:09.537	00:08.906	00:08.906	
4	27	たいが	得平 慈子	東京理科大学 Mice	00:29.231	R	00:09.766	00:09.313	00:09.204	00:09.204	
5	26	猫に小判	森 惇宏	東京理科大学 Mice	00:32.070	00:11.487	00:11.304	R	R	00:11.304	
6	14	T-rum	久宗 卓矢		01:01.604	00:18.203	R	00:17.102	00:11.519	00:11.519	
7	24	hiumint!	檜山 徹	東京理科大学 Mice	01:02.901	00:12.057	00:11.856	R	R	00:11.856	
8	23	TETU-DC	福元 鉄平	東京工芸大学からくり工房	00:37.576	00:37.779	00:14.034	00:12.836	R	00:12.836	
9	20	KERISE v1	大貫 椋太郎	東京工業大学ロボット技術研究会	00:36.161	00:17.085	R	R	R	00:17.085	
10	18	limes140	川瀬 廣明	電気通信大学ロボメカ工房	00:40.480	00:40.483	00:40.489	00:19.487	R	00:19.487	
11	13	MIZUHO	井土 拓海	東京工業大学ロボット技術研究会	00:55.571	00:21.291	00:21.208	00:21.221	R	00:21.208	
12	1	alias	山梨 浩輝	電気通信大学ロボメカ工房	R	00:56.442	00:22.712	00:22.755	00:22.819	00:22.712	
13	15	New_Basic_P16	長尾 晃一郎	福井大学 からくり工房I.Sys	00:56.867	00:26.271	00:24.493	R	R	00:24.493	
14	9	デブリ	小田 健	東京工芸大学からくり工房	00:53.270	R	00:51.952	00:28.222	R	00:28.222	
15	4	HISUI	山口 佑也	東京農工大学ロボット研究会R.U.R	01:23.046	R	01:16.241	00:30.065	R	00:30.065	
16	11	ピコ	河村 理聡	明星大学山崎研究室	00:58.434	00:33.450	00:31.667	R	R	00:31.667	
17	7	カジリアッチ	湯川 桃寧	埼玉県立新座総合技術高等学校	01:10.714	00:33.953	01:10.676	01:04.359	R	00:33.953	
18	2	のりのり	櫻本 浩教	明星大学山崎研究室	01:25.061	00:36.182	01:25.083			00:36.182	
19	5	おはぎ号	萩原 颯人	明星大学山崎研究室	01:13.427	00:37.117	R	R	R	00:37.117	
20	17	tMouse2	竹内 聖	渋谷教育学園幕張中学校電気部	R	00:46.877	R	R	R	00:46.877	
21	6	山崎号	山崎 礼人	東京工芸大学からくり工房	R	R	01:12.408	R	R	01:12.408	
22	19	ちゅーちゅく②ちゅく②チュー	太田 智美	ロボット女子会	01:29.972	R	R	R	R	01:29.972	
	3	アカツキ	小久保 暁人	明星大学山崎研究室	R	R	R	R	R	R	
	8	パトリシア	吉澤 聖成	金沢高専ハンズオン部	R	R	R	R	R	R	
	10	イレギュラー	谷内 優弥	金沢高専ハンズオン部	R	R	R	R	R	R	
	12	Ryu	東中 建都	金沢高専ハンズオン部	R	R	R	R		R	
	16	goromodoki	松本 泰英	日本電子専門学校電子応用工学科	R	R	R	R	R	R	
	21	Momonga	角谷 史也	日本電子専門学校電子応用工学科	R	R	R	R	R	R	
	22	さのうす	佐野 光	ライフロボティクス株式会社	R	R	R	R	R	R	

## ロボットレース競技 予選 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3		記録	備考
1	123	Cartis04.5	平井 雅尊	アニキと愉快的仲間たち	00:06.857	00:04.764	00:04.490		00:04.490	
2	12	Hamutaro.jp	Ba-Xin,Lin / Jun-Guang,Li	Lunghwa University Electronic Engineering	00:10.502	00:05.226	00:04.934		00:04.934	
3	64	RS-100	遠藤 隆記	極東技術結社	00:08.518	00:05.098	00:04.944		00:04.944	
4	109	New-Ns-Build	野村 慎之介	福井大学 からくり工房I.Sys	00:10.737	00:05.550	00:05.351		00:05.351	
5	20	Diligent3	Meng Weilin	Institute of Technical Education	00:08.842	00:05.837	00:05.378		00:05.378	
6	94	Dreamer	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	00:12.268	00:05.548	00:05.401		00:05.401	
7	13	Slug_III	CHAO-WEI CHEN / XIN-HAN CAI	Lunghwa University of Science and Technology	00:09.327	00:05.402	00:05.824		00:05.402	
8	18	Flash:RT	Chan Wei Hao	Institute of Technical Education	00:09.416	00:05.801	00:05.419		00:05.419	
9	15	Habitus	Li,Sheng-Xiang / Lin,Yu-Chin	Lunghwa University of Science and Technology	00:10.305	00:05.688	00:05.548		00:05.548	
10	92	AllegroModerato	岡寄 祥太	千葉県立船橋高等技術専門校システム設計科	00:12.071	00:05.618	R		00:05.618	
11	102	蒼龍	山田 真	福井大学 からくり工房I.Sys	00:10.243	00:06.357	00:05.951		00:05.951	
12	93	鮪	田邊 敏人	千葉県立船橋高等技術専門校システム設計科	00:12.039	00:06.140	00:06.083		00:06.083	
13	117	Whitechip 7	落合 誠治		00:15.518	00:06.920	00:06.237		00:06.237	
14	52	シルバーフレーム	内藤 修太郎	新潟コンピュータ専門学校	00:07.434	R	00:06.288		00:06.288	
15	51	ブルファンゴ	金安 雄大	新潟コンピュータ専門学校	00:07.546	00:06.778	00:06.622		00:06.622	
16	111	黒炎	赤尾 健太	福井大学 からくり工房I.Sys	00:10.361	00:07.369	00:06.874		00:06.874	
17	107	CREA+E	武市 英之	福井大学 からくり工房I.Sys	00:12.358	00:06.885	R		00:06.885	
18	112	Pheasant	岸本 匠	福井大学 からくり工房I.Sys	00:12.352	00:08.405	00:07.313		00:07.313	
19	97	Shirley-trial	松林 友大	電気通信大学ロボメカ工房	00:08.078	R	00:07.374		00:07.374	
20	21	ChenYi	ChenYi	Ngee Ann Poly	00:12.446	00:07.519	R		00:07.519	
21	81	黒熊 V01	中永 大輝	埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械部	00:07.937	00:07.548	R		00:07.548	
22	55	天秤19	畠山 和昭	銀座商店街	R	00:08.419	00:07.636		00:07.636	
23	56	Dolly'16R	大貫 篤	神奈川県立生田高校 パソコン研究部	00:12.683	00:07.990	00:07.641		00:07.641	
24	80	Sehnsucht	黒澤 舞	埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械部	00:13.417	00:07.852	R		00:07.852	
25	72	シルバー	玉井 悠也	狭山工業高校メカトロ研究部	00:09.989	00:08.140	00:07.859		00:07.859	
26	36	ワイズパンサー I	坂本 亮賢	東京電機大学 ロボット研究会	00:10.193	00:08.038	R		00:08.038	
27	118	HexB	加藤 雄資		00:08.065	F00:07.799	R		00:08.065	
28	96	smiley	松本 修尚	電気通信大学ロボメカ工房	00:08.668	00:08.254	00:08.207		00:08.207	

## ロボットレース競技 予選 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3			記録	備考
29	89	recTa	辻本 友樹	京大機械研究会	00:12.984	00:08.252	R			00:08.252	
30	68	兜Ⅱ	柳下 泰成	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	00:08.384	00:09.791	00:09.866			00:08.384	
31	75	drop	渡部 森太	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:09.010	00:08.441	R			00:08.441	
32	71	ゴールド	永峰 義人	狭山工業高校メカトロ研究部	00:09.459	00:08.526	00:08.534			00:08.526	
33	54	黄金鯨7	大橋 辰也	銀座商店街	00:09.217	00:08.538	R			00:08.538	
34	11	GEONDONG	ParkGeonJu, JeongEuiDong	Dankook University, MAZE	00:08.558	00:09.258	R			00:08.558	
35	74	かじゅまる	梶 祐一郎	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:11.375	00:09.113	00:08.605			00:08.605	
36	16	Ultimate Pico	Liou,Fong-Chun / Cheng,Chien	Lunghwa University of Science and Technology	00:10.019	00:09.279	00:08.657			00:08.657	
37	78	蟻狩り	有賀 陸	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:09.674	R	00:08.675			00:08.675	
38	76	yuremon Ra2.0	渡部 翔太	埼玉県立新座総合技術高等学校	R	00:14.665	00:08.694			00:08.694	
39	116	Coral	中島 瑞	電通大口ボメカ工房OB	00:20.676	00:08.788	R			00:08.788	
40	66	東洋島7段	岩村 謙一	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	00:09.341	00:08.951	R			00:08.951	
41	14	HIPPO R2	HUAN-JIE LIAO / ZI-ZHAN CAI	Lunghwa University of Science and Technology	00:09.297	R	R			00:09.297	
42	77	oh! 瑠美	波田 泰樹	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:10.182	R	00:09.402			00:09.402	
43	17	R.A	Chiew Shao Xiang Besfer	Institute of Technical Education	00:09.462	R	R			00:09.462	
44	59	武甲_2	杉田 裕樹	秩父農工科学高等学校	00:10.934	00:09.996	00:09.724			00:09.724	
45	10	美影2	中島 史敬		00:12.870	R	00:09.842			00:09.842	
46	42	RamRider	鹿野 貴裕	立命館大学ロボット技術研究会	R	00:09.866	R			00:09.866	
47	99	chicane R2	尾鷲 真士	電気通信大学ロボメカ工房	00:12.788	00:10.352	00:10.147			00:10.147	
48	40	熱海2	沖野 友亮	立命館大学ロボット技術研究会	00:13.039	00:12.348	00:11.473			00:11.473	
49	22	Ning3	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Poly	00:11.705	R	R			00:11.705	
50	119	FRAGILE016RT	河野 純也		00:11.895	R	R			00:11.895	
51	67	1号!	田南 吉章	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	00:15.983	00:15.741	00:12.149			00:12.149	
52	110	デュランダル	高柳 智	福井大学 からくり工房I.Sys	00:12.203	R	R			00:12.203	
53	58	武甲_4	加藤 諒也	秩父農工科学高等学校	R	00:12.407	R			00:12.407	
54	122	錦式陸式	寺崎 清	アニキと愉快的な仲間たち	00:17.410	00:12.503	R			00:12.503	
55	34	ギャラポリー	深井 優		00:13.880	00:13.942	00:13.660			00:13.660	
56	46	Re物理	門野 広大	立命館大学ロボット技術研究会	00:13.753	R	R			00:13.753	

# ロボットレース競技 予選 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3			記録	備考
57	24	Lamborghini	Andres Bercovich/Cristian Hewstone/Eugenio Herrera	UTFSM-PUC, CHILE	00:14.123	00:14.426	00:14.371			00:14.123	
58	57	オコジョ	浅野 俊昭	千葉県立館山総合高等学校	00:14.426	R	R			00:14.426	
59	23	Jehu 2	David Otten	Massachusetts Institute of Technology	00:18.023	R	R			00:18.023	
60	98	Tarbo-T01	秦 康祐	電気通信大学ロボメカ工房	00:18.109	R	R			00:18.109	
61	65	ロボテナショップ営業車	黒川 旭	ロボテナショップ	00:18.190	00:18.661	00:18.353			00:18.190	
62	69	チャック・ノリス	関 柊哉	日本工業大学マイクロコンピュータ研究部	00:18.210	F00:13.139	F00:12.251			00:18.210	
63	82	アルジャーノン	山田 翔太	東京工芸大学からくり工房OB	00:22.042	00:18.710	R			00:18.710	
64	48	走ルンです	土橋 徹平	青山学院大学	00:19.102	F00:19.533	00:18.978			00:18.978	
65	26	TISK	高田 泰佑	芝浦工業大学SRDC	00:26.095	00:19.150	00:19.157			00:19.150	
66	84	ライオンロック	佐久間 大貴	東京工芸大学からくり工房	00:20.611	R	R			00:20.611	
67	83	セブン	館野 優也	東京工芸大学からくり工房	00:21.963	R	R			00:21.963	
68	114	LiPoびたんA	茂呂 彰	ロボメカ工房イチゴ味	00:21.979	R	R			00:21.979	
69	27	NAMAWASABI	小池 一輝	芝浦工業大学SRDC	00:32.891	00:22.047	R			00:22.047	
70	35	はやぶさII	青木 弓子		R	R	00:22.105			00:22.105	
71	70	三	五十嵐 太一	日本工業大学マイクロコンピュータ研究部	00:23.105	00:23.596	R			00:23.105	
72	86	ロボッ津3号機	大津 亮二	東京工芸大学からくり工房	00:26.196	R	R			00:26.196	
73	45	初日の出	本田 卓	立命館大学ロボット技術研究会	00:30.711	00:30.217	00:29.709			00:29.709	
74	104	MOB	西脇 潤	福井大学 からくり工房I.Sys	00:43.604	00:32.495	00:32.305			00:32.305	
75	28	もじゃ号	石井 拓海	芝浦工業大学SRDC	00:39.692	00:32.477	00:32.728			00:32.477	
76	61	シリコン・スピリット(零号機)	松田 正裕		00:51.510	00:53.851	R			00:51.510	
77	8	MR2改3号機	丹羽 名央規	日野市立三沢中学科学部with明星大学	F00:30.728	R	01:19.409			01:19.409	
	3	汰樹with ロボット	奥田 汰樹	日野市立三沢中学科学部with明星大学	R	R	F00:54.660			R	停止できず
	4	MR2改00号機	志村 康輔	日野市立三沢中学科学部with明星大学	R	R	R			R	
	5	ブルースター	守屋 昂紀	日野市立三沢中学科学部with明星大学	R	R	R			R	
	6	ナナ	石川 優輝	日野市立三沢中学科学部with明星大学	R	R	R			R	
	7	MR-プリンスカー	前田 元樹	日野市立三沢中学科学部with明星大学	R	R	R			R	
	19	Excel:RT-1	Khiew Tzong Yong	Institute of Technical Education	R					R	
	31	ロボずきんちゃん	伊藤 寛子	渋谷教育学園幕張中学校電気部	R	R				R	

## ロボットレース競技 予選 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3			記録	備考
	32	ポーノくん	大野 隆輔	渋谷教育学園幕張中学校電気部	R					R	
	33	長工ST	大井 準	長野県工科短期大学校	R	R	R			R	
	38	セイゴ	鈴木 遥華	東京電機大学 ロボット研究会	R	R				R	
	41	Ater	幸地 良太	立命館大学ロボット技術研究会	R					R	
	53	ブラック	小澤 等	銀座商店街	R	R	R			R	
	60	スカイレイカー2型	伊藤 ひさし		R	R	R			R	
	73	かめかめ号	池亀 大樹	埼玉県立新座総合技術高等学校	R	R	R			R	
	90	KNCT-RT1	葉山 清輝	熊本高専葉山研究室	R	R	R			R	
	91	トレ三郎	小川 靖夫		F00:18.317	R	R			R	停止できず
	95	preVice	岸田 貴光	電気通信大学ロボメカ工房	R	R	R			R	
	101	viento	栗山 凌一	福井大学 からくり工房I.Sys	R					R	
	106	福威槍 ver.trace	梅原 弘平	福井大学 からくり工房I.Sys	R	R	R			R	
	113	GeeBee R1	千田 健斗	ロボメカ工房イチゴ味	R					R	
	121	Architect	佐藤 慶明	アニキと愉快的な仲間たち	R	R	R			R	
	9	テキ10	川原 万人	日野市立三沢中学科学部with明星大学	F00:38.948	F00:47.544				R	停止できず
	29	オオフチ1号	大淵 陽	芝浦工業大学SRDC	F00:55.200	F00:55.222				R	停止できず
	63	エンデバー2016	野口 幸江		F00:26.854	F00:27.065	F00:27.138			R	停止できず
	85	さいとうれーす	斎藤 巧真	東京工芸大学からくり工房	F00:24.198	F00:23.434	F00:29.695			R	停止できず
	88	銀雲雀2	山口 辰久							R	
	100	OPA548	猪野 貴之	からくり工房A:Mac						R	
	103	Mトレーサー	松井 将吾	福井大学 からくり工房I.Sys						R	
	108	赤風	木村 孝	福井大学 からくり工房I.Sys						R	
	1	なす太郎	小椋 恵太	明星大学飯島研究室						棄権	
	2	Morgenstern	大河原 康晶	明星大学飯島研究室						棄権	
	25	ロボ2号	山本 健一	明星大学飯島研究室						棄権	
	30	B-trace 01	野村 太一	芝浦工業大学SRDC						棄権	
	37	サイコ	中里 紀之	東京電機大学 ロボット研究会						棄権	
	39	Terrestrial-0	朝原 元夢							棄権	

## ロボットレース競技 予選 結果一覧

順位	出走 番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3			記録	備考
	43	sol fantasista	森田 崇文	立命館大学ロボット技術研究会						棄権	
	44	Overture	片山 裕太	立命館大学ロボット技術研究会						棄権	
	47	うなぎちゃん	前川 由依	青山学院大学						棄権	
	49	TKGたらこすぱ	堀江 眞太	青山学院大学						棄権	
	50	NX-WW 白風	出射 幹也	青山学院大学MebiAsエンジニアリング愛好会						棄権	
	62	akaruihoshi	中橋 和也							棄権	
	79	ライト	松嶋 祐樹	埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械科						棄権	
	87	ユニバーサルキットType-R	鈴木 秀和	東京工芸大学からくり工房						棄権	
	105	CureLily	長田 理希	福井大学 からくり工房I.Sys						棄権	
	115	烈華 肆	市野塚 朝	電通大口ボメカ工房OB						棄権	
	120	Verdi RT07	平井 秀一	アニキと愉快的仲間たち/厚木ロボット研究会						棄権	

# ロボットレース競技 決勝 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3			記録	備考
1	30	Cartis04.5	平井 雅尊	アニキと愉快的仲間たち	00:21.539	00:14.003	00:13.803			00:13.803	
2	25	Slug_III	CHAO-WEI CHEN / XIN-HAN CAI	Lunghwa University of Science and Technology	00:29.132	R	00:14.750			00:14.750	
3	29	Hamutaro.jp	Ba-Xin,Lin / Jun-Guang,Li	Lunghwa University Electronic Engineering	00:32.894	00:14.793	R			00:14.793	
4	24	Flash:RT	Chan Wei Hao	Institute of Technical Education	R	00:30.399	00:15.000			00:15.000	
5	26	Diligent3	Meng Weilin	Institute of Technical Education	00:28.122	00:15.857	T00:15.336			00:15.857	
6	27	New-Ns-Build	野村 慎之介	福井大学 からくり工房I.Sys	00:33.136	00:18.350	R			00:18.350	
7	22	AllegroModerato	岡寄 祥太	千葉県立船橋高等技術専門校システム設計科	00:37.379	00:18.950	R			00:18.950	
8	19	シルバーフレーム	内藤 修太郎	新潟コンピュータ専門学校	00:23.250	00:19.258	00:19.777			00:19.258	
9	20	Whitechip 7	落合 誠治		00:48.407	00:21.784	00:20.004			00:20.004	
10	12	天秤19	畠山 和昭	銀座商店街	00:23.131	R	00:22.066			00:22.066	
11	16	Pheasant	岸本 匠	福井大学 からくり工房I.Sys	00:38.806	00:27.840	00:23.814			00:23.814	
12	9	シルバー	玉井 悠也	狭山工業高校メカトロ研究部	00:26.047	00:25.243	00:24.712			00:24.712	
13	10	Sehnsucht	黒澤 舞	埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械部	00:43.763	00:25.686	R			00:25.686	
14	3	drop	渡部 森太	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:27.096	00:25.689	R			00:25.689	
15	4	兜II	柳下 泰成	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	00:27.054	00:25.997	R			00:25.997	
16	1	GEONDONG	ParkGeonJu, JeongEuiDong	Dankook University, MAZE	00:26.784	00:26.779	R			00:26.779	
17	7	HexB	加藤 雄資		00:48.774	00:29.494	00:26.823			00:26.823	
18	15	Shirley-trial	松林 友大	電気通信大学ロボメカ工房	R	00:28.886	R			00:28.886	
19	2	黄金鱈7	大橋 辰也	銀座商店街	00:31.242	R	R			00:31.242	
20	8	ワイズパンサー I	坂本 亮賢	東京電機大学 ロボット研究会	00:31.821	R	R			00:31.821	
21	23	Habitus	Li,Sheng-Xiang / Lin,Yu-Chin	Lunghwa University of Science and Technology	00:32.163	R	R			00:32.163	
22	21	蒼龍	山田 真	福井大学 からくり工房I.Sys	00:32.303	R	R			00:32.303	
23	11	Dolly'16R	大貫 篤	神奈川県立生田高校 パソコン研究部	00:36.272	R	R			00:36.272	
24	17	CREA+E	武市 英之	福井大学 からくり工房I.Sys	00:38.589	R	R			00:38.589	
25	18	黒炎	赤尾 健太	福井大学 からくり工房I.Sys	00:38.606	R	R			00:38.606	
26	5	recTa	辻本 友樹	京大機械研究会	00:40.720	R	R			00:40.720	
	6	smiley	松本 修尚	電気通信大学ロボメカ工房	R	R	R			R	
	13	黒熊 V01	中永 大輝	埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械部	R	R	R			R	

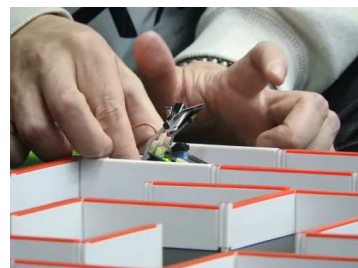
## ロボットレース競技 決勝 結果一覧

順位	出走 番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3			記録	備考
	28	RS-100	遠藤 隆記	極東技術結社	R	R	R			R	
	31	FRAGILE016RT	河野 純也		F00:37.660	F00:21.647	R			R	停止できず
	32	美影2	中島 史敬		F00:40.010	F00:29.991	R			R	停止できず
	14	ChenYi	ChenYi	Ngee Ann Poly	F00:38.534	F00:24.058	F00:23.856			R	停止できず

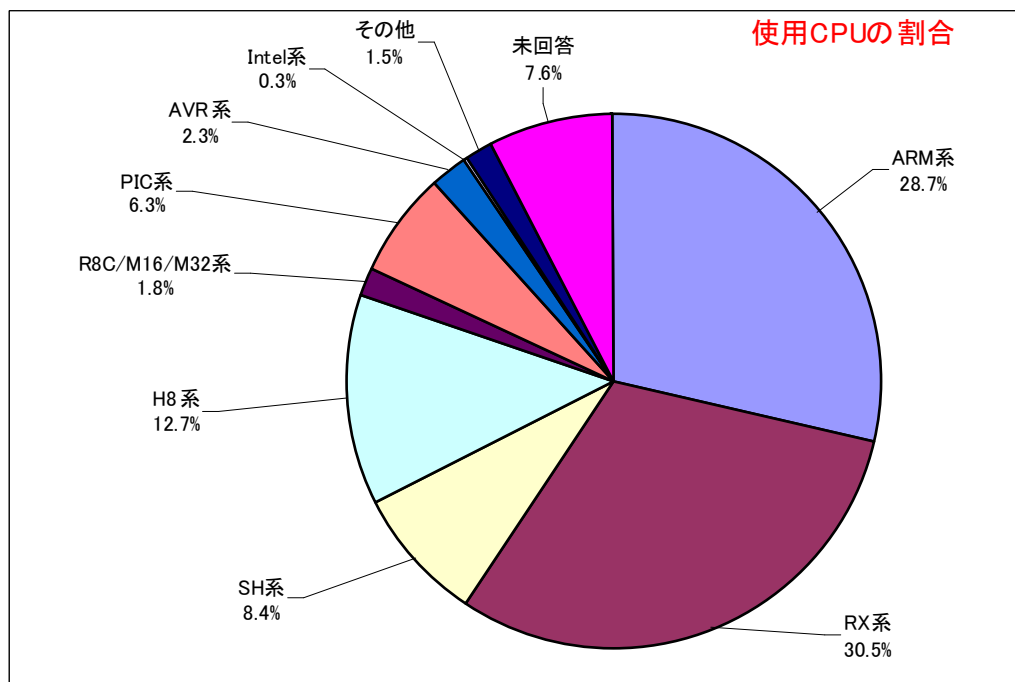


参加ロボット

テクニカルデータ



●ロボットの仕様の集計



使用モータ	台数
DC モータ	230
ステッピングモータ	132
ブラシレスモータ	2
未回答	30

使用しているセンサ (複数回答)

赤外線	可視光	ジャイロ	CCD
303	64	159	3

開発に使用する CAD	集計	開発に使用する CAD	集計
123D Design	1	JW_CAD	5
Altium Designer	7	KiCAD	33
AutoCAD	14	LibreCAD	3
Autodesk Fusion360	5	MBE	2
Autodesk Inventer	23	Microsoft Visio	1
BSCH	3	OnShape	3
Cadkey	1	OrCAD	2
CADLUS X	1	PADS	1
CadStar	3	PCBE	17
Cicada	1	Protel	2
CSiEDA5	1	RootProCAD	2
DesignPro	1	SakraCad	1
DesignSpark Mechanical	11	Solid work	34
DesignSpark PCB	2	TinkerCAD	1
DraftSight	4	VectorWorks	1
DSmechanical	2	鍋 CAD	11
Eagle	73	その他	3
IronCad	4	使用せず	11

※複数回答

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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
HF01	ロボ3号(ロボサンゴウ) 山本 健一 明星大学飯島研究室	メカ:1週間 /オリジナル設計機体 電気:1週間 /キット、その他 ソフト:1か月	RX系 /Renesas RX63N 96[MHz] /1000[kB] /128[kB] /1000000[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/120[mAh] /HYPERION t CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber Faulhaber IE2- 1024 1024 無し	赤外線センサ:4 [個] / コーデンシ ST-1KL3A、Kingbright L-1513URC- E / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径25mm 幅8mm 補助輪なし	75x65x55[mm] 150[g]	RENESAS 開発ソフト	左手法
HF02	LPCDC(エルピーシーディーシー) 山上 諒太 早稲田大学マイクロマウスクラブ	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:1ヶ月	ARM系 /NXP LPC1114FBD48/3 02 48[MHz] /32[kB] /8[kB] /0[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/130[mAh] /indoor airplane world e-shop CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / indoor airplane world e-shop ローム株式会社 BD6211F-E2 無し	赤外線センサ:4 [個] / PARA LIGHT ELECTRONICS CO., LTD. L-31ROP / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense MPU-9250 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / ams AS5145A / 磁気式 /	2輪 直径18.5mm 幅3mm 補助輪なし	66x52x76[mm] 55[g]	LPC Xpresso SolidWork s,Eagle	足立法
HF03	saikoro(サイコロ) 高橋 有礼 早稲田大学マイクロマウスクラブ OB	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:1ヶ月	RX系 /Renesas RX220 20[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/130[mAh] /? CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / didel TB6552FNG 無し	赤外線センサ:4 [個] / LTR4206 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6050 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5145 / 磁気 式 /	2輪 直径15mm 幅10mm 補助輪なし	50x43x30[mm] 40[g]	RENESAS 開発ソフト kicad	足立法
HF04	三段構え(サンダンガマエ) 岡本 友希 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:1か月 /ユニバーサル 基板	H8系 /Renesas H8/3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[kB]	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]	Best Technology 開発ソフト	足立法
HF05	てけりり(テケリリ) 香月 大我 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	H8系 /Renesas H8/3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[kB]	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]	Best Technology 開発ソフト	足立法
HF06	試作機1号(シサクキイチゴウ) 清水 琢哉 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 /キット、そ の他	H8系 /Renesas H/3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[kB]	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]	Best Technology 開発ソフト	足立法
HF07	マイクロマウスのようなもの(マイク ロマウスノヨウナモノ) 太田 琉登 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:1か月 /ユニバーサル 基板	H8系 /Renesas H8/3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[kB]	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]	Best Technology 開発ソフト	足立法
HF08	Jedno(イェドノ) 大藤 拓真 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	H8系 /Renesas H8/3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[kB]	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]	Best Technology 開発ソフト	足立法
HF09	きっころん(キッコロン) 鈴木 琳太郎 向上高等学校 情報研究部	メカ:知りません /グルー プの標準設計機体、キッ ト、その他 電気:知りません /キット、 その他 ソフト:知りません	H8系 /Renesas H8/3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[kB]	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]	Best Technology 開発ソフト	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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
HF10	マクリー(マクリー) 岡本 海慧 埼玉県立新座総合技術高等学校	メカ:1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	RX系 / Renesas RX220 20[MHz] / 256[kB] /16[kB] / 8[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 240[mAh] / HYPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ORIENTAL MOTOR TB6608 無し	赤外線センサ:3 [個] / ST-1KL3 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径25.5mm 幅5mm 補助輪なし	85x60x75[mm] 209[g]	RENESAS 開発ソフト	左手法
HF11	ガレリアms(ガレリアエムエス) 金子 伊吹 埼玉県立新座総合技術高等学校	メカ:1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	RX系 / Renesas RX220 20[MHz] / 256[kB] /16[kB] / 8[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 240[mAh] / HYPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ORIENTAL MOTOR TB6608 無し	赤外線センサ:3 [個] / ST-1KL3 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径20mm 幅5mm 補助輪なし	85x60x75[mm] 230[g]	RENESAS 開発ソフト	左手法
HF12	ねずみくん(ネズミン) 中村 宙樹 埼玉県立新座総合技術高等学校	メカ:1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 20[MHz] / 256[kB] /16[kB] / 8[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 240[mAh] / HYPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ORIENTAL MOTOR TB6608	赤外線センサ:3 [個] / ST-1KL3 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径20mm 幅5mm 補助輪なし	85x60x75[mm] 220[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
HF13	アウル(アウル) 笹生 祐樹 埼玉県立新座総合技術高等学校	メカ:1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	RX系 / Renesas RX220 20[MHz] / 256[kB] /16[kB] / 8[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 240[mAh] / HYPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ORIENTAL MOTOR TB6608 無し	赤外線センサ:3 [個] / ST-1KL3 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径25.5mm 幅5mm 補助輪なし	85x60x75[mm] 209[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
HF14	Rutherfordium(ラザホージウム) 李林 嘉元 渋谷教育学園幕張高等学校物理部	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(オリジナル設計)	PIC系 / MICROCHIP dsPIC30F4013 30[MHz] / 2[kB] /2[kB] / 1[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 138[mAh] / Turnigy LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 300[mAh] / Turnigy	DCモータ 2 [個] / DIDEL TB6612FNG(東芝) 無し	赤外線センサ:4 [個] / Rohm、RPR-220 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径20mm 幅8mm 補助輪なし	70x65x50[mm] 80[g]	MPLAB X	左手法
HF15	もちもち2号(モチモチニゴウ) 木村 威 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:3ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:3ヶ月	SH系 / Renesas R5F71253 50[MHz] / 0[kB] /8[kB] / 128[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 500[mAh] / Turnigy CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / 日本電産サーボ SLA7070MPRT サンケン電気 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7.5mm 補助輪なし	80x61x60[mm] 360[g]	RENESAS 開発ソフト Inventor, KiCad	足立法
HF16	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週間 / 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年	ARM系 / STmicro STM32F103 72[MHz] / 128[kB] /20[kB] / 128[kB]	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 BD6211F-E2 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20mm 幅5mm 補助輪なし	50x45x20[mm] 25[g]	CooCox Eagle	トレース コース記憶 なし
HF17	klein(クライン) 大塚 政幸 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	ARM系 / STmicro STM32 72[MHz] / 64[kB] /20[kB] / 64[kB]	LiPo / 1 [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] / ローム RPR-220 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径19mm 幅4mm 補助輪なし	69x42x19[mm] 25[g]	CoIDE	足立法
HF18	小川号(オガワゴウ) 小川 直樹 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	H8系 / Renesas 3694f 20[MHz] / 32[kB] /2[kB] / 0[kB]	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 sla7073 無し	可視光センサ:3 [個] / 光電子 / 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	105x80x90[mm] 297[g]	Best Technology 開発ソフト	足立法
HF19	クイブレ(クイブレ) 小俣 和輝 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:1か月 / ユニバーサル基板	H8系 / Renesas H8/3694F 20[MHz] / 32[kB] /2[kB] / 0[kB]	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 SLA7073 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15mm 幅7mm 補助輪なし	105x80x95[mm] 297[g]	Best Technology 開発ソフト	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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
HF20	フォルテ(フォルテ) 大城 豪志 東京工芸大学からくり工房	メカ:1か月～2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 H83694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[kB]	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 SLA7073 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15mm 幅7mm 補助輪なし	105x80x90[mm] 297[g]	Best Technolo gy開発ソ フト	左手法
HF21	はんしんよく(半身浴)R(ハンシンヨクアール) 伊藤 ひさし	メカ: / 電気: / ソフト:	ルネサス RX62N/ 96[MHz] / [kB] / [kB] / [kB]	/ [セルor本] / [V] / [mAh] / / [セルor本] / [V] / [mAh] /	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、東芝ローム	2輪 直径45mm 幅8mm 補助輪なし	60x80x75 [mm] 410[g]		求心法
HF22	spangle(スパンコール) 徳永 弦久	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:3年	H8系 /Renesas SH-7125 48[MHz] /128[kB] /8[kB] /32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[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] / SFH4550 + TPS601 / 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] / 7S-100-2MC- 50-00E / 光学式 /	2輪 直径12mm 幅3.5mm 補助輪なし	55x39x20[mm] 20[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
HF23	ハラシーマウス(ハラシーマウス) 原嶋 広和 SRDC Next	メカ:2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:2週間	ARM系 /STmicro STM32F1 64[MHz] /64[kB] /20[kB] /0[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/70[mAh] / ndoor Airplane CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / DIDEL A3906SESTR-T (Allegro) 無し	赤外線センサ:4 [個] / RPT- 37PB3F / 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] / MES-6-500PC / 光学式 /	2輪 直径14mm 幅3mm 補助輪なし	60x37x14[mm] 20[g]	Eclipse	足立法
HF24	WeiB Mittäter(バイツ ミットイータ) 古川 博史 からくり工房A:Mac	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
HF25	SSTN-BH(エスエスティーエヌビーエイチ) 笹谷 禎伸 からくり工房A:Mac	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 / プリント基板 ソフト:1か月	SH系 /Renesas SH7125 48[MHz] /128[kB] /8[kB] /0[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh] /ワルケラ CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / 多摩川精機 TexasInstruments RV8834 無し	可視光センサ:4 [個] / OS5RKA5111A / 距離センサ(反射 光量をAD変換) /	2輪 直径23mm 幅2mm 補助輪なし	635x500x350[mm] 150[g]	RENESAS 開発ソフト DesignSpr k Mechanic al、Kicad	足立法
HF26	hound(ハウンド) 山田 仰 京都大学機械研究会	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:1ヶ月	ARM系 /STmicro STM32F405 72[MHz] /64[kB] /64[kB] /1000[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/50[mAh] / adafruit CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / indoorairplane 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] / as5040 / 磁気 式 /	2輪 直径13mm 幅7mm 補助輪なし	50x40x20[mm] 15[g]	eclipse cicada	足立法
HF27	Rainy(English) Somsin Thongkrait KMITL Robot Club	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 months	ARM系 /STmicro STM32F401RBT6 84[MHz] /256[kB] /64[kB] /0[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/800[mAh] /China CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / faulhaber A3950 無し	赤外線センサ:6 [個] / SD5443 / / Photo transistor ジャイロセンサ:1 [個] / LY3100 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / faulhaber / 磁気 式 / incremental encoder	4輪 直径35mm 幅10mm 補助輪なし	75x62x20[mm] 200[g]	Keil Solid work	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/ROM/ RAM/DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
HX01	こじまうす12(コジマウス トウウェル ヴ) 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:3日	ARM系 /STmicro STM32F411CEU 32[MHz] /512[kB] /128[kB] /0[kB]	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 DRV8836 (Texas Instruments) 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-20602 / デジタ ル値出力型 / 加速度センサと同 一パッケージ エンコーダ:2 [個] / 自作 / 光学式 / 超コンパクト自作エンコーダ その他:1 [個] / 加速度センサ, INVENSENSE, ICM-20602 / ジャイ ロセンサと同パッケージ	2輪 直径12.5mm 幅3.5mm 補助輪なし	68x38x12.5[mm] 5.5[g]	GCC LibreCAD KiCAD	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
HX02	Fantom(ファントム) 松井 祐樹	メカ:2週間 /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週間	ARM系 /STmicro STM32F411CEU6 40[MHz] /512[kB] /128[kB] /0[kB]	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 MC34933 無し	赤外線センサ:4 [個] / OPA265AD,LTR4206 / 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 / その他:1 [個] / MPU6500 / 加速度 センサ	4輪 直径13mm 幅3.5mm 補助輪なし	52x38x28[mm] 11.6[g]	GCC AutoCAD, KiCad	足立法
HX03	Thunder_xs(English) Ang Yueh Yang Institute of Technical Education	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
HX04	Flash.tiny(English) Chan Wei Hao Institute of Technical Education	メカ:2 month /グループ の標準設計機体、キット、 その他 電気:2 month /プリント基 板 ソフト:2 month	ARM系 /STmicro STM32F103 64[MHz] /512[kB] /64[kB] /0[kB]	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:6 [個] / vishay / tsal4400 / 距離センサ(反射光量を AD変換) / 940nm, 3mm dia. ジャイロセンサ:1 [個] / ly3200 / A D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]	Ride7	priority and rules base
HX05	Bolt.junior(English) Jeffrey Tan Jun He Institute of Technical Education	メカ:3 month /グループ の標準設計機体、キット、 その他 電気:2 month /プリント基 板 ソフト:2 month	ARM系 /STmicro stm32f103re 64[MHz] /512[kB] /64[kB] /0[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/85[mAh]/ hobbyking CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / didel 無し	赤外線センサ:6 [個] / sharp / 距離 センサ(反射光量をAD変換) / smd ジャイロセンサ:1 [個] / ly3200 / A D変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / as5145 / 磁気 式 / 1024 lines	4輪 直径15.5mm 幅5mm 補助輪なし	58x40x15.5[mm] 21[g]	Ride7	flood
HX06	Excel.mini-4a(English) Khiew Tzong Yong Institute of Technical Education	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 411 84[MHz] /512[kB] /128[kB] /0[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/100[mAh] /hobbyking CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / didel DRV8836 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) / 940nm/30deg ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / デジタル値出力型 / accelerometer and gyroscope エンコーダ:2 [個] / AS5040 / 磁気 式 / magnetic encoder diametric magnet	4輪 直径12.5mm 幅3.5mm 補助輪なし	56x36x12.5[mm] 18[g]	Keil AutoCAD /Solidwor ks/EAGL E	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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
HX07	Mini Diu-Gow(English) Cai, Xin-Han/Hung, Jui-Hung Lunghwa University of Science and Technology	メカ: July, 2016 / オリジナル 設計機体 電気: July, 2016 / オリジナル プリント基板 ソフト: July, 2016	RX系 / Renesas RX62T 25[MHz] / 256[kB] /16[kB] / 32[kB]	LiPo / 1 [セルor 本] / 3.7[V] / 70[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Pager Motor DRV8836 無し	赤外線センサ: 8 [個] / Optek/OP265AD, LITEON/LTR- 4206 / 距離センサ(反射光量をAD 変換) / ジャイロセンサ: 2 [個] / STM/LY3200ALH, InvenSense/MPU6500 / AD変換し て取込む デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / MTL/MES-6- 125PST16C / 光学式 /	4輪 直径12.4mm 幅3.5mm 補助輪なし	5.35x3.8x12.4[mm] 14.5[g]	Renesas HEW SolidWork s/Altium Designer	time-based diagonal algorithm
HX08	BWH(English) TJ Sang RT2	メカ: 3 month / オリジナル 設計機体 電気: 3 month / オリジナル プリント基板 ソフト: 3 month	ARM系 / STmicro STM32F103CBT 72[MHz] / 0[kB] /20[kB] / 128[kB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 80[mAh] / unknown A3950 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / unknown A3950 無し	赤外線センサ: 4 [個] / unknown / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ: 2 [個] / OMS-125-2T / 光学式 /	2輪 直径16mm 幅3mm 補助輪なし	60x41x20[mm] 25[g]	IAR OrCAD	求心法
HX09	Ning6(English) Ng Beng Kiat Ngee Ann Poly	メカ: 2 mth / オリジナル設 計機体 電気: 2 mth / オリジナル プリント基板 ソフト: 3 mth	ARM系 / STmicro stmf4 64[MHz] / 512[kB] /128[kB] / 0[kB]	LiPo / 1 [セルor 本] / 4[V] / 70[mAh] / H obbyking CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Chaoli DRV8836 無し	赤外線センサ: 4 [個] / QEC112 / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / Invensense/MPU6000 / デジタル値 出力型 / 3-axis gyro/3-axis accelerometer	2輪 直径13mm 幅3mm 補助輪なし	56x39x13[mm] 13[g]	Eclipse/G NU arm IronCad/ CadStar	Flood
HX10	紅蓮(グレン) 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ヶ月 / オリジナル プリント基板 ソフト: 3週間	RX系 / Renesas RX631 100[MHz] /256[kB] / 64[kB] /32[kB]	LiPo / 1 [セルor 本] / 3.7[V] / 100[mAh] /hyperion 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] / 不明 / 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] / AS5147P / 磁 気式 /	4輪 直径13mm 幅3mm 補助輪なし	63x38x25[mm] 17[g]	RENESAS 開発ソフト DSM	足立法
HX11	半錦参氏(ハンニシキサンシキ) 寺崎 清 アニキと愉快的仲間たち	メカ: 1ヶ月 / 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: 4ヶ月	その他 / STmicro STM32 64[MHz] / 512[kB] /60[kB] / 0[kB]	LiPo / 1 [セルor 本] / 3.7[V] / 70[mAh] / hyperyon CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / didel 無し	赤外線センサ: 4 [個] / lite on / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / ly3200 / A D変換して取込む / エンコーダ: 2 [個] / マイクロテック / 光学式 /	2輪 直径14mm 幅4mm 補助輪なし	60x40x13[mm] 14[g]	CoIDE Eagle	求心法
HX12	小天旋2verMTL(コテンセン バー ジョン ツー エムティエル) 平井 雅尊 アニキと愉快的仲間たち	メカ: 0.5ヵ月 / オリジナル 設計機体 電気: 0.5ヵ月 / オリジナル プリント基板 ソフト: 4年目	ARM系 / STmicro STM32F103T8U6 64[MHz] / 128[kB] /20[kB] / 0[kB]	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 東芝 TB6612 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 / エンコーダ: 2 [個] / マイクロテックラ ボラトリー MES-6-P / 光学式 /	2輪 直径13mm 幅3mm 補助輪なし	57x38x13[mm] 13.5[g]	Atollic TrueSTU DIO for ARM SolidWork s,Eagle	足立法
HX13	ぷーちゃん号ぶち(プーチンゴウプチ) 鱒淵 祥司 アニキと愉快的仲間たち	メカ: 1ヵ月 / オリジナル設 計機体 電気: 1ヵ月 / オリジナル プリント基板 ソフト: 1ヵ月	ARM系 / STmicro STM32F411 1~100[MHz] /512[kB] /128[kB] / 0[kB]	LiPo / 1 [セルor 本] / 3.7[V] / 20[mAh] / Full River CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 TI : DRV8836 無し	赤外線センサ: 4 [個] / OPTEK : OP600A / 距離センサ(反射光量を AD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / INVENSENSE : ICM-20601 // 6軸 センサ。加速度センサ入り。 エンコーダ: 2 [個] / 新日本無線: NJL5901AR-1 / 光学式 / 自作。ホ イールのスリットを読む。	2輪 直径13.7mm 幅3.2mm 補助輪なし	30x20x13.7[mm] 5[g]	GCC KiCad, SakraCad	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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
HX14	ロボイソメ 3(ロボイソメ スリー) 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]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 360[mAh] / TAMAZO 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 サンケン電気 SLA7073MRT 無し	可視光センサ:3 [個] / KODENSHI, ST-1KL3 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / 赤	2輪 直径15mm 幅6mm 補助輪なし	100x70x100[mm] 290[g]	GCC	足立法
HX15	Jade(ジェイド) 中島 瑞 電通大ロボメカ工房OB	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:2年	ARM系 / STmicro STM32F103CB 64[MHz] / 128[kB] / 20[kB] / 128[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 100[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] / Honeywell SEP8705 / Lite-On LTR-4206E / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense MPU6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / Ams AS5145 / 磁気式 /	4輪 直径16mm 幅3mm 補助輪なし	55x40x20[mm] 20[g]	CoIDE KiCad	足立法
HX16	Polaris(ポラリス) 横山 浩一郎 電気通信大学ロボメカ工房	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 / オリジナルプリント基板 ソフト:1ヶ月	ARM系 / STmicro STM32F303CBT6 72[MHz] / 128[kB] / 40[kB] / 0[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 130[mAh] / Indoor airplane CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Indoor airplane DRV8833 無し	赤外線センサ:4 [個] / RPR-220 / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-9250 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS-5145 / 磁気式 /	2輪 直径18mm 幅5mm 補助輪なし	70x37x15[mm] 20[g]	CooCox Eagle	トレース コース記憶 なし
HX17	Merces Beat(メルセス・ビート) 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] / 256[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 4.2[V] / 50[mAh] / ZIPPY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / didel DRV8836 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:2 [個] / MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / EE-SY199 / 光学式 /	4輪 直径13mm 幅3mm 補助輪なし	40x40x15[mm] 10[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
HX18	mm8a(エムエム エイト エー) 山下 伸逸	メカ:2年 / オリジナル設計機体 電気:2年 / オリジナルプリント基板 ソフト:2年	その他 / FPGA Xilinx Artix-7 オリジナル設計 32bit RISC CPU 60[MHz] / 16000[kB] / 128000[kB] / 1000000[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 300[mAh] / 不明 aitendo CPU関係と共用	3相アウトランナー ブラシレスモーター 2 [個] / 自作しました DRV8839 x3 TI 無し	CCDセンサ:1 [個] / オムニビジョン OV5647 (Rasp-Pi camera のモジュール) / マウス前方を撮影し、画像処理で壁までの距離を計測 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 SS39ET ホールセンサー / 自作モーターのローター磁石の磁界を検出	2輪 直径17mm 幅6mm 補助輪なし	57x37x53[mm] 31[g]	GCC Autodesk Fusion360 Eagle-CAD	足立法
HX19	流星号(リュウセイゴウ) 大道寺 重俊 フロントビジョン	メカ:2016/01~ / オリジナル設計機体 電気:2016/01~ / オリジナルプリント基板 ソフト:2016/08~	RX系 / Renesas RX631 96[MHz] / 2[kB] / 128[kB] / 32[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 150[mAh] / STL CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MK06-4.5Ω TI DRV8337 無し	赤外線センサ:6 [個] / AVAGO HSDL-9100 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense MPU-9250 / エンコーダ:2 [個] / ams AP5047P / 磁気式 / その他:1 [個] / AVAGO ADNS-7550 / 光学マウスセンサ 走行距離測定用	2輪 直径23.5mm 幅5mm 補助輪なし	55x35x23.5[mm] 28[g]	RENESAS 開発ソフト VectorWorks CADLUS X	検討中
HX20	DESTINY(ディスティニー) 吉川 大貴 東京理科大学 Mice	メカ:1ヵ月 / オリジナル設計機体 電気:1ヵ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:1ヵ月	RX系 / Renesas R5F5631PDDFL 100[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.4[V] / 70[mAh] / Media Craft CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER TB6612FNG 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) / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER、PA2-50 / 光学式 /	2輪 直径15mm 幅3.5mm 補助輪なし	60x37x20[mm] 25[g]	RENESAS 開発ソフト	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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
HX21	鯉住(コイズミ) 小泉 太嘉志 東京理科大学 Mice	メカ:5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:2か月	ARM系 /STmicro STM32F405RG 168[MHz] /1024[kB] /192[kB] /4[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/240[mAh] /ZIPPY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / mk06-4.5 DDRv8833 無し	赤外線センサ:5 [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] / MPU6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5147P / 磁 気式 /	2輪 直径15mm 幅3.5mm 補助輪なし	58x39x20[mm] 20[g]	Sytem Workbenc h for STM32 Eagle	足立法
HX22	タニタンv2.0H(タニタンバージョン ニーテンゼロエイチ) 谷口 野歩 東京理科大学 Mice	メカ:5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:5ヶ月	ARM系 /STmicro STM32F405RG 168[MHz] /1024[kB] /196[kB] /0[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/70[mAh]/ HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 Texas Instruments DRV8838 無し	赤外線センサ:4 [個] / LITE-ON LTR-4206E / 距離センサ(反射光 量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / LSM6DS3TR / 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 補助輪なし	47x37x15[mm] 15.5[g]	GCC	足立法
HX23	Snitch(スニッチ) 渡邊 優介 東京理科大学 Mice	メカ:4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 RX631 100[MHz] /512[kB] /64[kB] /32[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/70[mAh]/ R/Cネットショップ ロ ピン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / ジャンクモータ drv8833, 無し	赤外線センサ:4 [個] / SEP8705 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 可視光センサ: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] / MPU-9250 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5147P / 磁 気式 /	4輪 直径11mm 幅3mm 補助輪なし	46x32x12[mm] 12[g]	RENESAS 開発ソフト DSmechanical	足立法
HX24	Dragoon(ドラグーン) 依田 克雄 Mice Busters	メカ:2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 100[MHz] /32[kB] /16[kB] /16[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/4.2[V]/50[mAh]/ hyperion LiPo/ 1 [セルor 本]/4.2[V]/50[mAh]/ hyperion	DCモータ 2 [個] / 不明 DRV8838 無し	赤外線センサ:4 [個] / SEP8705 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:2 [個] / MPU6000 / デジタル値出力型 / 加速度センサ 内臓 エンコーダ:2 [個] / AS5145B / 磁 気式 /	4輪 直径12.8mm 幅3.5mm 補助輪なし	58x38.5x13[mm] 12.8[g]	RENESAS 開発ソフト Fusion360 、鍋 CAD、 EAGLE	足立法
HX25	Sylphy(シルフィ) 古川 大貴 Mice Busters	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 RX631 96[MHz] /512[kB] /64[kB] /1000[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/120[mAh] /ハイペリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / DIDEL  DCモータ 1 [個] / DIDEL	赤外線センサ:6 [個] / LTR-209 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5147P / 磁 気式 /	2輪 直径12mm 幅3.5mm 補助輪なし	55x37x22[mm] 20[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
HX26	ツルマイン3(ツルマインサン) 照井 憲 Mice Busters	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
HX27	ExtralCE3(エクストラアイススリー) 飯田 一輝 からくり工房A:Mac	メカ:2か月半 /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:3年	RX系 /Renesas R5F5631PDDFL 48[MHz] /512[kB] /64[kB] /32[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/30[mAh]/ FullRiver CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Didel DRV8836 無し	赤外線センサ:4 [個] / SEP8705- 003, LTR-4206E / 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-G / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / GP2S60 / 光学 式 /	2輪 直径13mm 幅3mm 補助輪なし	50x32x13[mm] 5.2[g]	RENESAS 開発ソフト KiCad, Microsoft Visio, Design Spark Mechanic al	求心法と足 立法のハイ ブリッド

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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
HX28	TIT(チット) 高橋 幸広 新潟コンピュータ専門学校	メカ:2年 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2年 /キット、その他 ソフト:6か月	RX系 /Renesas RX62T 10[MHz] /128[kB] /128[kB] /128[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/120[mAh] ]/HYPERION 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] / 東芝 / 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5mm 補助輪なし	70x65x40[mm] 80[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
HX29	にっく(ニック) 渋谷 宇 新潟コンピュータ専門学校	メカ:2年 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2年 /キット、その他 ソフト:6か月	RX系 /Renesas RX62T 10[MHz] /128[kB] /128[kB] /128[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/120[mAh] ]/HYPERION 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] / 東芝 / 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5mm 補助輪なし	70x65x40[mm] 80[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
HX30	BM-02改(ビーエムゼロツーカイ) 西崎 伸吾 厚木ロボット研究会	メカ:1年 /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	RX系 /Renesas RX111 32[MHz] /128[kB] /16[kB] /8[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/320[mAh] ]/Hyperion 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 / 距離センサ(反射光量を AD変換) /	2輪 直径40mm 幅3mm 補助輪なし	60x60x70[mm] 200[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
HX31	ST-Mouse P(エスティーマウス) 山口 亨一 埼玉県立新座総合技術高等学校	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:6か月	RX系 /Renesas RX220 20[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/240[mAh] ]/Hyperion CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタ ルモータ株式会社 TB6608FNG 無し	赤外線センサ:3 [個] / 光電子 ST- 1KL3 / 距離センサ(反射光量をAD 変換) /	2輪 直径25.5mm 幅48mm 補助輪なし	80x55x75[mm] 206[g]	RENESAS 開発ソフト 鍋CAD	左手法
HX32	たつまきDC(タツマキディーシー) 玉木 敬也 東京工芸大学からくり工房	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か月	SH系 /Renesas SH7125f 50[MHz] /128[kB] /8[kB] /0[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/250[mAh] ]/tahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon 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) /	2輪 直径20mm 幅5mm 補助輪なし	61x47x48[mm] 101[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
HX33	川原2号(カワハラニゴウ) 川原 暉弘 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	H8系 /Renesas 3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /32[kB]	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] / HLMP- EG08-X1000 / 距離センサ(反射光 量をAD変換) /	2輪 直径15mm 幅5mm 補助輪なし	84x65x85[mm] 90[g]	GCC	足立法
HX34	ユニバーサルキットType-H(ユニ バーサルキット ハーフサイズタイ プ) 鈴木 秀和 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 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:1週間	H8系 /Renesas H8-3694 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[kB]	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 SLA7073MPRT / SanKen 無し	赤外線センサ:3 [個] / ST-1KL3A / KODENSHI / 距離センサ(反射光量を AD変換) /	2輪 直径26mm 幅7mm 補助輪なし	100x65x80[mm] 290[g]	Best Technology 開発ソ フト	足立法
HX35	東北マウスうさぎ(トウホクマウスウ サギ) 小岩 良 ロボコンやっぺし	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
HX36	東北マウス朱鷺(トウホクマウス トキ) 菅原 昌弥 ロボコンやっぺし	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:3か月	RX系 /Renesas R5F5631MCDFL 96[MHz] /256[kB] /64[kB] /32[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/130[mAh] ]/インドアエアプレーン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MK06-4.5 TexasInstruments DRV8836 無し	赤外線センサ:4 [個] / 発光: TSAL4400、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] / MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5055A / 磁 気式 /	2輪 直径17mm 幅3mm 補助輪なし	57x36x15[mm] 22[g]	RENESAS 開発ソフト 鍋CAD、 123D Design、 KiCad	足立法
HX37	東北マウス楓2016(トウホクマウス カエデ) 薬師川 楓 ロボコンやっぺし	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:2	RX系 /Renesas RX631 96[MHz] /256[kB] /64[kB] /32[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/70[mAh]/ インドアプレーン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / DISEL DRV8836 無し	赤外線センサ:4 [個] / 未定 / 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 /	2輪 直径11mm 幅2mm 補助輪なし	60x40x15[mm] 20[g]	RENESAS 開発ソフト solid works	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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
シード・ 関西	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年	RX系 /Renesas RX62T 96[MHz] /256[kB] /16[kB] /32[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/100[mAh] /hyperion 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13.3mm 幅3mm 補助輪なし	63x38x23[mm] 20.6[g]	RENESAS 開発ソフト JW-CAD PCBE	全面探索
シード・ 金沢	ロング15号機(ロングジュウゴウキ) 小峰 直樹 個人	メカ:0か月 /オリジナル設計機体 電気:0か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:7か月	RX系 /Renesas RX621 96[MHz] /512[kB] /96[kB] /32[kB]	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 A3906 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 / A D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]	RENESAS 開発ソフト 機械 CAD:Draf tSight、基 板 CAD:Eagl e	足立法
シード・ 東日本	Que(キュー) 竹本 裕太 Mice Busters	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 RX62T 96[MHz] /128[kB] /32[kB] /1024[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/130[mAh] /Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 DCモータ 1 [個] / DIDEL	赤外線センサ:4 [個] / SFH4550 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 可視光センサ:4 [個] / TPS601 / / 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] / MES6-500 / 光 学式 /	2輪 直径15mm 幅4mm 補助輪なし	61x41x28[mm] 35[g]	RENESAS 開発ソフト	独自アルゴ リズム
シード・ 東日本	うむ夫。Jr.(ウムオジュニア) 寶澤 駿 東京理科大学 Mice	メカ:4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:3ヶ月	RX系 /Renesas RX631 100[MHz] /512[kB] /64[kB] /32[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/70[mAh] /HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 千石電商 TB6612FNG 無し	赤外線センサ:3 [個] / LITEN,LTR- 4206 / 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,AS5147 / 磁気式 /	2輪 直径14.5mm 幅3.5mm 補助輪なし	50x40x12[mm] 19.0[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
シード・ 東北	こじまうす11(コジマウスイレブン) 小島 昌一	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]	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 DRV8836 (Texas Instruments) 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 エンコーダ:2 [個] / 自作 / 光学式 / 超コンパクト自作エンコーダ 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]	GCC LibreCAD 、KiCAD	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・ 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:4ヶ月 /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年	RX系 /Renesas R5F56218BDFP 96[MHz] /512[kB] /96[kB] /32[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/130[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 DRV8836 無し	赤外線センサ:4 [個] / 発光側: SEP8705、受光側: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] / OMS-125-2T / 光学式 /	2輪 直径16mm 幅3mm 補助輪なし	63x40x20[mm] 25[g]	RENESAS 開発ソフト Kicad, PCBE	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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
シード・ 九州	しゅべるま〜じゅにあ(シュベルマ ジュニア) 今井 康博 東京理科大学 Mice	メカ:1ヶ月 /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	RX系 /Renesas RX631 100[MHz] /512[kB] /64[kB] /32[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/70[mAh]/ 未定 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 drv8835 無し	赤外線センサ:4 [個] / LTR4206E / 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] / AS5147P / 磁 気式 /	4輪 直径13mm 幅3mm 補助輪なし	50x37x15[mm] 14[g]	RENESAS 開発ソフト inventor,k icad,鍋 CAD	トレース コース記憶 あり
シード・ 中部	Maneuver(マニューバ) 加藤 雄資	メカ:2ヶ月 /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:5年	ARM系 /STmicro STM32F1 64[MHz] /64[kB] /20[kB] /64[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/100[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]	GCC	足立法
シード・ 北陸信 越	Falter(フォーター) 落合 誠治	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:2年	RX系 /Renesas RX62T 96[MHz] /256[kB] /16[kB] /32[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/100[mAh] /turnigy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / DIDEL TB6612FNG 無し	赤外線センサ:4 [個] / LBRI27 / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / LY3200 / A D変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / MES6P500 / 光 学式 /	2輪 直径16mm 幅2mm 補助輪なし	60x50x16[mm] 18[g]	RENESAS 開発ソフト EAGLE	足立法
シード・ 北陸信 越	シリウスRev.1.1(シリウス リビジョ ン イッテンイチ) 中瀬 優 Mice OB	メカ:1ヶ月 /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:3年	RX系 /Renesas RX62T 100[MHz] /128[kB] /16[kB] /32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/70[mAh]/ Zippy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 中華モーター 無し	赤外線センサ:4 [個] / QSC112 / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / LY3200 / A D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	50x36x15[mm] 15[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
シード学 生	雷光(ライコウ) 高柳 智 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:1ヶ月 /オリジナル プリント基板 ソフト:3ヶ月	RX系 /Renesas R5F5631PDDFL 100[MHz] /512[kB] /64[kB] /32[kB]	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] / DIDEL DRV8836 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] / MPU6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5047 / 磁気 式 /	4輪 直径12.7mm 幅3mm 補助輪なし	62x36x12.7[mm] 13.5[g]	RENESAS 開発ソフト pcbe	足立法
シード学 生	Thrush(スラッシュ) 岸本 匠 福井大学 からくり工房I.Sys	メカ:5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:5ヶ月	RX系 /Renesas RX631 50[MHz] /512[kB] /64[kB] /32[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/70[mAh]/ 不明 ZIPPY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / didel DRV8836 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] / MPU6500 / デジタル値出力型 /	4輪 直径12.7mm 幅3.5mm 補助輪なし	62x38x12.7[mm] 11.5[g]	RENESAS 開発ソフト DesignSp ark Mechanic al, EAGLE	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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
CF001	びこまじん(ピコマジン) 阿部 浩之 明星大学山崎研究室	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	RX系 /Renesas RX631 96[MHz] /256[kB] /64[kB] /32[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1000[mAh] h]/TURNIGY 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] / コーデ ンシ製、フォトランジスタ ST-1KL3A / 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] 520[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
CF002	ピコ(ピコ) 河村 理聡 明星大学山崎研究室	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	RX系 /Renesas RX631 96[MHz] /256[kB] /64[kB] /32[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1000[mAh] h]/TURNIGY 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] / コーデ ンシ製、フォトランジスタ ST-1KL3A / 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] 520[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
CF003	アカツキ(アカツキ) 小久保 暁人 明星大学山崎研究室	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	RX系 /Renesas RX631 96[MHz] /256[kB] /64[kB] /32[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1000[mAh] h]/TURNIGY 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] / コーデ ンシ製、フォトランジスタ ST-1KL3A / 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] 520[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
CF004	おはぎ号(オハギゴウ) 萩原 颯人 明星大学山崎研究室	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	RX系 /Renesas RX631 96[MHz] /256[kB] /64[kB] /32[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1000[mAh] h]/TURNIGY 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] / コーデ ンシ製、フォトランジスタ ST-1KL3A / 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] 520[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
CF005	のりのり(ノリノリ) 櫻本 浩教 明星大学山崎研究室	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	SH系 /Renesas SH/Tiny SH7125 48[MHz] /128[kB] /8[kB] /0[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1000[mAh] h]/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	赤外線センサ:4 [個] / フォトランジ スタ(コーデンス製) / 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]	RENESAS 開発ソフト	足立法
CF006	ロボ1号(ロボイチゴウ) 山本 健一 明星大学飯島研究室	メカ:1週間 /オリジナル設 計機体 電気:1週間 /キット、その他 ソフト:1か月	RX系 /Renesas RX63N 96[MHz] /1000[kB] /128[kB] /1000000[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/120[mAh] /HYPERION t CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber Faulhaber IE2- 1024 1024 無し	赤外線センサ:4 [個] / コーデ ンシ ST-1KL3A、Kingbright L-1513URC- E / 距離センサ(反射光量をAD変 換) /	2輪 直径25mm 幅8mm 補助輪なし	75x65x55[mm] 150[g]	RENESAS 開発ソフト	左手法
CF007	ゾック(ゾック) 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:6か月	RX系 /Renesas RX621 100[MHz] /128[kB] /2[kB] /0[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/120[mAh] /HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXMOTOR 無し	可視光センサ:8 [個] / 浜松ホトニク ス / 距離センサ(反射光量をAD変 換) /	2輪 直径25mm 幅8mm 補助輪なし	70x50x70[mm] 150[g]	秋月開発 ソフト	左手法
CF008	AXIA(アクシア) 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 /オリジナル プリント基板	ARM系 /STmicro STM32F103RET6 40[MHz] /512[kB] /64[kB] /512[kB]	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] / orientalmotor 無し	可視光センサ:4 [個] / TEPT4400 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径36mm 幅5mm 補助輪なし	105x95x100[mm] 350[g]	Eclipse	左手法
CF009	ミーンバルト(ミーンバルト) 笠井 信宏 芝浦工業大学SRDC	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:4ヶ月	ARM系 /STmicro stm32f103ret6 72[MHz] /512[kB] /64512[kB] /512[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/12[V]/550[mAh]/ ハイペリオン 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	可視光センサ:4 [個] / OS5RPM5111ATU / 距離センサ(反 射光量をAD変換) / 赤	2輪 直径44mm 幅7.5mm 補助輪なし	120x51x70[mm] 750[g]	GCC Autodesk Inventor	トレース コース記憶 あり
CF010	TCF-1(ティーシーエフイチ) 高取 大樹 芝浦工業大学SRDC	メカ:6ヶ月 /オリジナル設 計機体 電気:9ヶ月 /オリジナル プリント基板 ソフト:9ヶ月	ARM系 /STmicro STM32F103RET6 64[MHz] /512[kB] /64[kB] /0[kB]	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	可視光センサ:4 [個] / OS5RKA5111P / 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	125x96x75[mm] 550[g]	Eclipse	左手法
CF011	K-MOUSE TYPE Y(ケーマウス タ イプワイ) 佐藤 康太 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

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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
CF012	キーコン(キーコン) 市原 海渡 芝浦工業大学SRDC	メカ:2か月 / グループの 標準設計機体、キット、その他 電気:6か月 / オリジナル プリント基板 ソフト:3か月	ARM系 / STmicro STM32F103RET6 64[MHz] / 512[kB] /64[kB] / 0[kB]	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 550[mAh] ] / ハイペリオン CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / 日本電産 サーボ VEXTA EIC4311 5913 無し	可視光センサ:4 [個] / コーデンス、 ST-1KL3A / 距離センサ(反射光 量をAD変換) / 赤色 ジャイロセンサ:1 [個] / L3GD20 / デジタル値出力型 /	2輪 直径48mm 幅7.5mm 補助輪なし	131x97x99[mm] 555[g]	Eclipse LUNA Autodesk Inventor Professional 2016,Eagl	足立法
CF013	メイズランナー(メイズランナー) 石沢 幹生 芝浦工業大学SRDC	メカ:5日 / グループの標 準設計機体、キット、その他 電気:10ヶ月 / プリント基 板	ARM系 / STmicro STM32F103RE 72[MHz] / 512[kB] /64[kB] / 0[kB]	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.4[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 SLA7078MRT 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44mm 幅7mm 補助輪なし	128x78x110[mm] 530[g]	Eclipse	左手法
CF014	夢見る機械(ユメミルキカイ) 前村 凌佑 芝浦工業大学SRDC	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	ARM系 / STマイク ロ STM32F103RET6 72[MHz] / 512[kB] /64[kB] / 512[kB]	LiPo / 3 [セルor 本] / 12[V] / 850[mAh] / ハイペリオン 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 sla7073 無し	可視光センサ:4 [個] / OS5RPM5111A-TU / 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	70x62x80[mm] 260[g]	Eclipse	左手法
CF015	BKNBK(English) 御子貝 真一 Team Pumpkin Pie	メカ:3ヶ月 / オリジナル設 計機体 電気:4日 / オリジナルプ リント基板 ソフト:2週間	ARM系 / NXP LPC1768 96[MHz] / 0[kB] /32[kB] / 512[kB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 450[mAh] ] / hyperion 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] / SHAPE,GP2Y0E02A / 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	100x92.7x67.3[mm] 696[g]	GCC Inventor EAGLE	トレース コース記憶 なし
CF016	鯛(イワシ) 山西 碧 Team Pumpkin Pie	メカ:6か月 / 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	ARM系 / NXP LCP1768 96[MHz] / 0[kB] /32[kB] / 512[kB]	LiPo / 1 [セルor 本] / 7.4[V] / 450[mAh] ] / hyperion CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / orientalmotor sla7073 無し	赤外線センサ:4 [個] / SHARP, GP 2Y0E02A / 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	90x90x94[mm] 793[g]	GCC Inventor, eagle	左手法
CF017	big_mouth(ビッグマウス) 寺門 幸英 Team Pumpkin Pie	メカ:1年 / 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	ARM系 / NXP LPC1768 96[MHz] / 0[kB] /32[kB] / 512[kB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 450[mAh] ] / hyperion LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 450[mAh] ] / hyperion	ステッピングモータ 2 [個] / orientalmotor sla7073 無し	赤外線センサ:6 [個] / SHAPE,GP2Y0E03 / デジタル値出 力距離センサ /	2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし	95x90x90[mm] 768[g]	GCC Inventor EAGLE	左手法
CF018	羊鼠(ヨウソ) 新渡 翔梧 Team Pumpkin Pie	メカ:3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:2ヶ月	ARM系 / NXP LPC1768 96[MHz] / 0[kB] /32[kB] / 512[kB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 450[mAh] ] / hyperion CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Oriental motor サンケン-SLA7073 x2 無し	赤外線センサ:4 [個] / Shape, GP2Y0E02A / デジタル値出力距 離センサ /	2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし	105x90x93[mm] 742[g]	GCC Inventor,E agle,テキ ストエ ディット(メ モ帳)	左手法
CF019	パンプキン3号(パンプキンサンゴウ) 齊藤 俊 Team Pumpkin Pie	メカ:1.5カ月程 / オリジナル 設計機体 電気:0.5カ月程 / ユニ バーサル基板(オリジナル 設計) ソフト:2.5カ月程	ARM系 / STmicro STM32F401RET6 84[MHz] / 512[kB] /96[kB] / 0[kB]	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 1000[mA h] / Turnigy CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / 日本電産 サーボ SLA7073MPRT サ ンケン電気 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48mm 幅8mm 補助輪なし	112x75x100[mm] 506[g]	GCC Autodesk Inventor Profesion al 2016	求心法
CF020	Have Gone(ハブゴーン) 山田 雅登 TeamPumpkinPie(TPP)	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
CF021	パトリア(パトリア) 吉澤 聖成 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 / キット、その他	H8系 / Renesas 3694 20[MHz] / 0[kB] /2[kB] / 32[kB]	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 a3984slp 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29mm 幅9mm 補助輪なし	100x80x55[mm] 198.6[g]	GCC	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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
CF022	マウス(マウス) 元林 樹 金沢高専ハンズオン部	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	H8系 /Renesas 369 20[MHz] /0[kB] /2[kB] /32[kB]	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 a3984slp 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27.2mm 幅7.0mm 補助輪なし	100x80x55[mm] 198.6[g]	GCC	左手法
CF023	EXIT(エクシット) 出口 泰章 金沢高専ハンズオン部	メカ:7か月／グループの 標準設計機体、キット、その他 電気:7か月／キット、その他	H8系 /Renesas 3694 20[MHz] /0[kB] /2[kB] /32[kB]	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 a3984slp 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27.2mm 幅7.0mm 補助輪なし	100x80x55[mm] 198.6[g]	GCC	左手法
CF024	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: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年	H8系 /Renesas 3694 20[MHz] /0[kB] /2[kB] /32[kB]	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] / SFH4550 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径29mm 幅9mm 補助輪なし	100x80x55[mm] 200[g]	GCC	左手法
CF025	HCN(シアンカスイソ) 中野 天音 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／キット、その他	H8系 /Renesas 3694 20[MHz] /0[kB] /2[kB] /32[kB]	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] / SFH4550 /	2輪 直径29mm 幅9mm 補助輪なし	100x80x55[mm] 198.6[g]	GCC	左手法
CF026	Ryu(リュウ) 東中 建都 金沢高専ハンズオン部	メカ:7ヶ月／グループの標 準設計機体、キット、その他 電気:7ヶ月／キット、その他	H8系 /Renesas 3694 20[MHz] /0[kB] /2[kB] /32[kB]	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 a3984slp 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27.2mm 幅7.0mm 補助輪なし	100x80x55[mm] 198.6[g]	GCC	左手法
CF027	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:1年7ヶ月／グループ の標準設計機体、キット、 その他 電気:1年7ヶ月／キット、 その他 ソフト:1年7ヶ月	H8系 /日立 3694 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /32[kB]	LiPo/ 1 [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] / SFH4550 / 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] 198.6[g]	GCC	左手法
CF028	即席マウス(ソクセキマウス) 鈴木 克幸 7日で作るシリウス	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週間	AVR系 /Atmel ATmeg328p 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /1[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/250[mAh] ]/Tahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 ROHM製 BD6111M 無し	赤外線センサ:3 [個] / Vishay TCRT5000 / 距離センサ(反射光量 をAD変換) / その他:4 [個] / Melexis製 US188 1 / 磁気センサ	3輪 直径24mm 幅11mm 補助輪なし	100x70x30[mm] 130[g]	Arduino eahle	左手法
CF029	ペントマウス(ペントマウス) 松本 直樹 7日で作るシリウス	メカ:1ヶ月／オリジナル設 計機体 電気:1ヶ月／プリント基板 ソフト:2週間	AVR系 /Atmel ATmega328P 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /1[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/250[mAh] ]/Tahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 ROHM製 BD6211F 無し	赤外線センサ:3 [個] / Vishay TCRT5000 / 距離センサ(反射光量 をAD変換) / その他:4 [個] / Melexis製 US1881 / 磁気センサで回転検出	2輪 直径24mm 幅11mm 補助輪なし	100x70x30[mm] 136[g]	vs codeに extension として Arduinoの IDEを追 加	左手法
CF030	吉之助(ヨシノスケ) 村山 佑也 関東学院大学	メカ:0 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:0 /キット、その他 ソフト:半年	H8系 /Renesas HD64F3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/320[mAh] ]/HYPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / 多摩川精 機 LV8741V 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) /	2輪 直径31mm 幅14mm 補助輪なし	90x100x30[mm] 200[g]	Best Technolo gy開発ソ フト	拡張左手 法
CF031	ネッコ(ネッコ) 中村 賢也 関東学院大学	メカ:0 /グループの標準 設計機体、キット、その他 電気:0 /キット、その他 ソフト:半年	H8系 /Renesas HD64F3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/320[mAh] ]/HYPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / 多摩川精 機 LV8741V(三洋電機 株)	赤外線センサ:4 [個] / LBR- 127HLD / 距離センサ(反射光量を AD変換) /	2輪 直径31mm 幅14mm 補助輪なし	90x100x30[mm] 200[g]	Best Technolo gy開発ソ フト	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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
CF032	Pony tail(English) Thanapoom Pumee KMITL Robot Club	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 months	AVR系 / Atmel Atmega328 20[MHz] / 32[kB] /4[kB] / 4[kB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 3.3[V] / 440[mAh] / China CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / China DRV8834 無し	赤外線センサ: 6 [個] / SD5443 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / Photo Transistor	4輪 直径35mm 幅10mm 4輪 直径35mm 幅10mm	90x40x20[mm] 100[g]	Atmel Studio 7.0 Solid work	左手法
CF033	Good boy(English) Kim Geon Hee MAZE, DanKook.Univ, Korea	メカ: 1 year / オリジナル設計機体 電気: 1 year / ユニバーサル基板 (オリジナル設計) ソフト: 1 year	その他 / Texas Instruments tms320f2809 100[MHz] /20000[kB] /288[kB] /2,048[kB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 200[mAh] / NANO TECH CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon motor ths4222 無し	赤外線センサ: 6 [個] / si-5312, sp-1kl / 距離センサ (反射光量をAD変換) / エンコーダ: 2 [個] / maxon motor / 磁気式 / 512 pulse	2輪 直径20mm 幅10mm 2輪 直径22mm 幅10mm	110x77.5x36[mm] 220[g]	source insight solidwork s	求心法
CF034	RT-Leader(English) choi jun woo REMNANT LEADER SCHOOL	メカ: 1 year / グループの標準設計機体、キット、その他 電気: 1 year / プリント基板	その他 / TI TMS320F2808 100[MHz] / 0[kB] /18[kB] / 64[kB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 850[mAh] / unkown CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / oriental A3964 無し	赤外線センサ: 4 [個] / unkown / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径27mm 幅10mm 補助輪なし	110x80x27[mm] 150[g]	CC OrCAD	求心法
CF035	leader lee(English) Lee Hyeon Min REMNANT LEADER SCHOOL	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
CF036	Mcqueen(English) Xue Le TJU(Tianjin University)	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
CF037	Podori(English) Chang Yoon Ho Tokyo Korean High School	メカ: 3 months / グループの標準設計機体、キット、その他 電気: 3 months / ユニバーサル基板 ソフト: 3 months	AVR系 / Atmel ATmega328P 16[MHz] / 32[kB] /2[kB] / 1[kB]	LiPo / 1 [セルor 本] / 3.7[V] / 180[mAh] / Kyosho LiPo / 1 [セルor 本] / 3.7[V] / 180[mAh] / Kyosho	DCモータ 2 [個] / Tamaya DRV8835 Texas Instruments 無し	赤外線センサ: 6 [個] / Custom designed / デジタル値出力距離センサ / エンコーダ: 2 [個] / Sparkfun / 光学式 /	2輪 直径24mm 幅8mm 補助輪なし	100x80x25[mm] 140[g]	Aduino IDE/C	Flood fill
CF038	RDET 1(English) Kim Yon Jae Tokyo Korean High School	メカ: 3 months / グループの標準設計機体、キット、その他 電気: 3 months / ユニバーサル基板 ソフト: 3 months	AVR系 / Atmel ATmega328P 16[MHz] / 32[kB] /2[kB] / 1[kB]	LiPo / 1 [セルor 本] / 3.7[V] / 180[mAh] / Kyosho LiPo / 1 [セルor 本] / 3.7[V] / 180[mAh] / Kyosho	DCモータ 2 [個] / Tamiya DRV8835 Texas Instruments 無し	赤外線センサ: 6 [個] / PARA LIGHT ELECTRONICS CO., LTD. / 距離センサ (反射光量をAD変換) / エンコーダ: 2 [個] / Custom Designed / 光学式 /	4輪 直径24mm 幅8mm 補助輪なし	105x95x25[mm] 150[g]	C/Arduin o IDE	Modified Flood fill
CF039	Pimelodia(ピメロディア) 福井 尚脚 立命館ロボット技術研究会	メカ: 8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	ARM系 / STmicro STM32F405RG7 168[MHz] /1000[kB] /192[kB] / 0[kB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 250[mAh] / FULLYMAX CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER TB6612FNG 無し	赤外線センサ: 6 [個] / TSL262R-LF / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / MPU9500 / AD変換して取込む / エンコーダ: 2 [個] / IEH2-512 / /	2輪 直径24.5mm 幅8.5mm 補助輪なし	95x74x22.5[mm] 100[g]	GCC Fusion360	足立法
CF040	KY * 2(ダブルケーワイ) 木村 一世 立命館ロボット技術研究会	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	RX系 / Renesas R5F5631MDDFM 96[MHz] / 256[kB] /64[kB] / 32[kB]	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] / Minebea 無し	赤外線センサ: 4 [個] / コーデンス / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径48mm 幅7.5mm 補助輪なし	120x73x80[mm] 520[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
CF041	スマウス(スマウス) 須磨 勇太 京都コンピュータ学院洛北校制御通信部	メカ: 6ヶ月 / オリジナル設計機体 電気: 6ヶ月 / プリント基板 ソフト: 1年6ヶ月	H8系 / Renesas 3 694 20[MHz] / 32[kB] /2[kB] / 32[kB]	NiMH / 8 [セルor 本] / 12[V] / 900[mAh] / ソニー CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / 不明 sanken SLA7052M 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	147x142x70[mm] 900[g]	GCC	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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
CF042	Forerunner NEO2(フォアランナーネオツー) 栗原 浩輔 向上高等学校 情報研究部	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	H8系 /Renesas H8/3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[kB]	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53mm 幅7mm 補助輪なし	80x87x100[mm] 667[g]	Best Technology開発ソフト	足立法
CF043	パイソン・ハット(パイソン・ハット) 高 竜之輔 向上高等学校 情報研究部	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	H8系 /Renesas H8/3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[kB]	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 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53mm 幅7mm 補助輪なし	80x87x100[mm] 667[g]	Best Technology開発ソフト	足立法
CF044	カジリアッチ(カジリアッチ) 湯川 桃寧 埼玉県立新座総合技術高等学校	メカ:一ヶ月／グループの標準設計機体、キット、その他 電気:二ヶ月／ユニバーサル基板	RX系 /Renesas RX220 20[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[kB]	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/240[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株式会社 東芝 TB6608	赤外線センサ:3 [個] / ST-1KL3 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径25.6mm 幅3.5mm 補助輪なし	100x65x58[mm] 230[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
CF045	JunkRat(ジャンクラット) 米村 匠 埼玉県立新座総合技術高等学校	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	RX系 /Renesas RX220 20[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[kB]	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/240[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株式会社 TOSHIBA TB6608	赤外線センサ:3 [個] / st-1kl3 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径25.77mm 幅3.5mm 補助輪なし	100x55x56[mm] 226[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
CF046	魔剤1号(マザインゴウ) 稲見 遼 渋谷教育学園幕張高等学校物理部	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	PIC系 /MICROCHIP dsPIC30F4013 40[MHz] /48[kB] /2[kB] /1[kB]	NiMH/ 10 [セルor本]/12[V]/1900[mAh] /Panasonic 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:2 [個] / PRP-220 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 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52.00mm 幅8.01mm 補助輪なし	105x113x90[mm] 700[g]	MPLABX	左手法
CF047	第二回けんずいし(ダイニカイケンズイン) 高崎 晴也 渋谷教育学園幕張高等学校物理部	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(オリジナル設計)	PIC系 /MICROCHIP dsPIC30F4013 40[MHz] /48[kB] /2[kB] /1[kB]	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/2000[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 SLA7073MRT 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) / 青色光でがんばります	2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし	120x100x120[mm] 800[g]	MPLAB X なし	左手法
CF048	tMouse2(ティーマウスツー) 竹内 聖 渋谷教育学園幕張中学校電気部	メカ:4日／オリジナル設計機体 電気:10日／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 12.5[MHz] /128[kB] /8[kB] /0[kB]	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 SLA7073MPRT 無し	可視光センサ:4 [個] / コーデンシ、ST-1KL3A.4 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤色	2輪 直径51mm 幅5mm 補助輪なし	115x95x100[mm] 835[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
CF049	ラビリス(ラビリス) ズーリッチ 和樹 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
CF050	nucleoくん(ヌクレオクン) 館石 藍 早稲田大学マイクロマウスクラブ	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	ARM系 /STmicro STM32F303K8T6 72[MHz] /64[kB] /16[kB] /0[kB]	LiFe/ 9 [セルor本]/10.8[V]/800[mAh] /KONDO CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Oriental Motor SLA7078MRT 無し	赤外線センサ:4 [個] / PARA Light / 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	100x95x100[mm] 770[g]	mbed online compiler	足立法
CF051	JackMouse(ジャック) 佐藤 充希 早稲田大学マイクロマウスクラブ	メカ: / 電気: / ソフト:	ARM系 /NXP LPC1114FBD48/302 48[MHz] /32[kB] /8[kB] /0[kB]	NiMH/ 12 [セルor本]/14.4[V]/10800[mAh] /ゴールドンパワー 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 / サンケン SLA7078MPRT	赤外線センサ:4 [個] / OptoSupply, OSI5FU5111C-VW / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径56mm 幅9mm 補助輪なし	130x90x90[mm] 750[g]	LPC Xpresso	足立法
CF052	SK-3110(エスケーサンゼンヒャクジュウ) 斎藤 喬介 早稲田大学マイクロマウスクラブ	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	ARM系 /NXP LPC1114FBD48/302 48[MHz] /32[kB] /8[kB] /0[kB]	NiMH/ 12 [セルor本]/14.4[V]/10800[mAh] /ゴールドンパワー 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 サンケン電気株式会社 SLA7078MPRT	赤外線センサ:4 [個] / OptoSupply, OSI5FU5111C-40 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径56mm 幅9mm 補助輪なし	130x90x90[mm] 750[g]	LPC Xpresso EAGLE	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／ROM／ RAM／DataROM	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	駆動輪／補助 輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
CF053	Chui-Yo(チュイヨー) 斎藤 菜美子 早稲田大学マイクロマウスクラブ	メカ:2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:1か月	ARM系 /STmicro LPC11768 96M[MHz] /0[kB] /64[kB] /512[kB]	NiMH/ 1 [セルor 本]/8.4[V]/250[mAh] /日本トラストテクノロジ NiMH/ 4 [セルor 本]/4.8[V]/750[mAh] /パナソニック	ステッピングモータ 2 [個] / 不明 無し	赤外線センサ:3 [個] / OSI5FU5111C-40 / 距離センサ(反 射光量をAD変換) /	2輪 直径65mm 幅5mm 補助輪なし	105x105x85[mm] 830[g]	mbed	トレース コース記憶 あり
CF054	鉄鼠式号(テツシゴウ) 小林 健人 早稲田大学マイクロマウスクラブ	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	ARM系 /NXP LPC1114FBD48/3 02 48[MHz] /32[kB] /8[kB] /0[kB]	NiMH/ 12 [セルor 本]/14.4[V]/10800[m Ah]/ゴールデンパ ワー 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 SLA7078MPRT 無し	赤外線センサ:4 [個] / OSI5FU5111C-40 / 距離センサ(反 射光量をAD変換) /	2輪 直径56mm 幅9mm 補助輪なし	130x90x90[mm] 750[g]	LPCxpres so EAGLE	足立法
CF055	フィリップス(フィリップス) 松田 剛 早稲田大学マイクロマウスクラブ	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 /プリント基板 ソフト:三ヶ月	ARM系 /NXP LPC1114FBD48/3 02 48[MHz] /32[kB] /8[kB] /0[kB]	NiMH/ 12 [セルor 本]/14.4[V]/10800[m Ah]/ゴールデンパ ワー NiMH/ 12 [セルor 本]/14.4[V]/10800[m	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,OSI5FU5111C-40 / 距 離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径56mm 幅9mm 補助輪なし	130x90x90[mm] 750[g]	LPC Xpresso EAGLE	足立法
CF056	maze(メイズ) 西澤 誠人 早稲田大学マイクロマウスクラブ	メカ:1年半 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1年半 /ユニバーサル基板 ソフト:1年半	ARM系 /NXP LPC1114FBD48/3 02 48[MHz] /32[kB] /8[kB] /0[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1300[mA h]/ゴールデンパワ ー 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 サンケン電気株式 会社 SLA7078MPRT	赤外線センサ:4 [個] / OptoSupply, OSI5FU5111C-40 / 距離センサ(反 射光量をAD変換) /	2輪 直径56mm 幅9mm 補助輪なし	130x90x90[mm] 750[g]	LPC Xpresso EAGLE	足立法
CF057	フェイディッピアス(フェイディッピアス) 青木 淳 早稲田大学マイクロマウスクラブ	メカ:不明 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:不明 /ユニバーサル基板 ソフト:不明	ARM系 /NXP LPC1114FBD48/3 02 48[MHz] /32[kB] /8[kB] /0[kB]	NiMH/ 12 [セルor 本]/14.4[V]/10800[m Ah]/ゴールデンパ ワー 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 サンケン電気株式 会社 SLA7078MPRT	赤外線センサ:4 [個] / OptoSupply, OSI5FU5111C-40 / 距離センサ(反 射光量をAD変換) /	2輪 直径56mm 幅9mm 補助輪なし	130x90x90[mm] 750[g]	LPC Xpresso EAGLE	トレース コース記憶 なし
CF058	SeaHorse(シーホース) 渡部 竜也 早稲田大学マイクロマウスクラブ	メカ:3週間 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3週間 /ユニバーサル基板 ソフト:3週間	ARM系 /NXP LPC1114FBD48/3 02 48[MHz] /32[kB] /8[kB] /0[kB]	NiMH/ 12 [セルor 本]/14.4[V]/10800[m Ah]/ゴールデンパ ワー 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 サンケン電気株式 会社 SLA7078MPRT	赤外線センサ:4 [個] / OptoSupply, OSI5FU5111C-40 / 距離センサ (PSDなど反射光位置をAD変換) /	2輪 直径56mm 幅9mm 補助輪なし	130x90x90[mm] 750[g]	LPC Xpresso EAGLE	足立法
CF059	メッギーマウス(メッギーマウス) 標 祥太郎 早稲田大学マイクロマウスクラブ	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 /プリント基板	ARM系 /NXP LPC1104FBD48/3 02 48[MHz] /32[kB] /8[kB] /0[kB]	NiMH/ 12 [セルor 本]/14.4[V]/10800[m Ah]/ゴールデンパ ワー 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 SLA7078MPRT 無し	可視光センサ:4 [個] / OptoSupply,OSR5MA5111A-VW / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径52mm 幅9mm 補助輪なし	130x90x145[mm] 980[g]	LPC Xpresso EAGLE	足立法
CF060	MM01(エムエムゼロワン) 三枝 信淳 職業大 ロボット部	メカ:2ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:0.5ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:6ヶ月	ARM系 /STmicro F401RE 84[MHz] /512[kB] /96[kB] /0[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/11.1[V]/2200[mA h]/Ω MATCHED CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ST- 42BYG0506H 無し	赤外線センサ:3 [個] / シャープ GP2Y0E03 / 距離センサ(PSDなど 反射光位置をAD変換) /	2輪 直径60mm 幅11mm 2輪 直径11mm 幅11mm	130x130x132[mm] 1200[g]	mbed	求心法
CF061	MIZUHO(ミズホ) 井土 拓海 東京工業大学ロボット技術研究会	メカ:2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 STM32F405 168[MHz] /1024[kB] /196[kB] /0[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/3.7[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:2 [個] / SFH213FA + VSLY5850 / 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] / Faulhaber IEH- 1024 / 磁気式 /	2輪 直径22mm 幅10mm 補助輪なし	85x85x40[mm] 80[g]	GCC kicad	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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
CF062	P <sup>3</sup> (ピーキューブ) 横山 陽彦 東京工業大学ロボット技術研究会	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:2か月	ARM系 /STmicro STM32F405 168[MHz] /1000[kB] /192[kB] /0[kB]	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] / VSLY5850- ND SFH213FA / 距離センサ(反射 光量をAD変換) /	2輪 直径20mm 幅10mm 補助輪なし	80x74x20[mm] 90[g]	gcc kicad	トレース コース記憶 あり
CF063	だんごろまうす(ダンゴロマウス) 岸波 華彦 東京工業大学ロボット技術研究会	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:1ヶ月	ARM系 /STmicro STM32F405RG 168[MHz] /1000[kB] /192[kB] /0[kB]	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 DRV8835 無し	赤外線センサ:4 [個] / VSLY5850 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 可視光センサ:4 [個] / SFH213FA / 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] / IE2-1024 / 磁気 式 /	2輪 直径22mm 幅8mm 補助輪なし	100x75x30[mm] 80[g]	GCC Onshape, Kicad	右手法
CF064	Willy(ウィリー) 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
CF065	KERISE v1(ケリスパイワン) 大貫 棕太郎 東京工業大学ロボット技術研究会	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 STM32F405RG 168[MHz] /1024[kB] /192[kB] /0[kB]	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 DRV8835 無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH213FA / 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] / IE2-1024 / 磁気 式 /	2輪 直径24mm 幅8mm 補助輪なし	72x48x30[mm] 84[g]	gnu-arm- gcc, eclipse KiCad, OnShape	足立法
CF066	サンシャイン1号(サンシャインイチ ゴウ) 佐藤 祐亮 法政大学電気研究会	メカ:2年 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2年 /プリント基板 ソフト:2年	RX系 /Renesas RX621 100[MHz] /512[kB] /96[kB] /32[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/7.4[V]/450[mAh] /HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / STLJapan TOSHIBA TB6549PG 無し	赤外線センサ:4 [個] / S601A / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / LY3200 / A D変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / REL18-100BP / 光学式 /	2輪 直径32mm 幅6mm 補助輪なし	120x74x64[mm] 191[g]	秋月開発 ソフト KiCad 鍋 Cad8	トレース コース記憶 なし
CF067	デストロイヤー(デストロイヤー) 土屋 翔平 中国職業能力開発大学校	メカ:3ヶ月間 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月間 /キット、その他 ソフト:2ヶ月間	ARM系 /ARM Cortex-A53 1200[MHz] /0[kB] /1000000[kB] /32000000[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1600[mAh]/FULLYMAX CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / 日本電産 サーボ SLA7070MRT、サンケン電気 無し	赤外線センサ:5 [個] / コーデシ、 ST-1KL3A / 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	120x90x15[mm] 730[g]	GCC AltiumDe signer、 DesignPr o	足立法
CF068	EMR(イーエムアール) 池上 大貴 長野県工科短期大学校	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
CF069	T-rum(ティーラム) 久宗 卓矢	メカ:2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:2か月	RX系 /Renesas RX62T 96[MHz] /256[kB] /16[kB] /32[kB]	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 東芝 無し	可視光センサ:4 [個] / コーデシ ST-1KL3A / 距離センサ(反射光量を AD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ST LSM6DS3 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / faulhaber IE2- 400 / 磁気式 /	2輪 直径24mm 幅9mm 補助輪なし	80x76x24[mm] 100[g]	RENESAS 開発ソフト solidwork s eagle	左手法
CF070	SL(エスエル) 丸山 清嵩 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 /キット、その他 ソフト:1年	RX系 /Renesas 220 32[MHz] /256[kB] /12[kB] /8[kB]	LiPo/ 4 [セルor 本]/14.8[V]/360[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] / 忘れた / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / 特 にない	2輪 直径44mm 幅7.5mm 補助輪なし	140x80x80[mm] 500[g]	RENESAS 開発ソフト	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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
CF071	alias(エイリアス) 山梨 浩輝 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	RX系 / Renesas RX220 32[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo / 4 [セルor本] / 14.8[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 SLA7073MPRT 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	2輪 直径52mm 幅7mm 補助輪なし	120x90x75[mm] 700[g]	eagle	足立法
CF072	arbeiten(アルバイテン) 所附 達幸 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:6ヶ月	RX系 / Renesas R5F52206BDF M 32[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	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	可視光センサ:4 [個] / TPS601A / 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	98x86x84[mm] 680[g]	RENESAS 開発ソフト Inventor	足立法
CF073	limes140(リーメスイチヨンマルメスイチヨンマル) 川瀬 廣明 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:1ヶ月強 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月強 / プリント基板 ソフト:1ヶ月	RX系 / Renesas 220 32[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	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	可視光センサ:4 [個] / コーデンシ製フォトトランジスタ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	136x90x100[mm] 630[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
CF074	BMK(ビーエムケー) 樋口 奎 電気通信大学ロボメカ工房	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	RX系 / Renesas 220 32[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	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	可視光センサ:4 [個] / コーデンシ製フォトトランジスタ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	120x90x100[mm] 660[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
CF075	若葉(ワカバ) 山田 諒太郎 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	RX系 / Renesas RX220 32[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 14.8[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 SLA7073MPRT 無し	可視光センサ:2 [個] / TPS601A / 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	120x100x100[mm] 640[g]	RENESAS 開発ソフト eagle	左手法
CF076	i <sup>2</sup> (アイ スクエア) 市野塚 朝 電通大ロボメカ工房OB	メカ:不明 / オリジナル設計機体 電気:不明 / オリジナルプリント基板 ソフト:不明	SH系 / Renesas 0 0[MHz] / 0[kB] / 0[kB] / 0[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 0[mAh] / 0 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / PH とりあえず不明 無し	赤外線センサ:5 [個] / 0 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / 0 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / PH / 光学式 /	2輪 直径0mm 幅0mm 補助輪なし	0x0x0[mm] 0[g]	RENESAS 開発ソフト いろいろ	足立法
CF077	これは美少女フィギュアである(コレハビショウジョフィギュアデアル) きゅんくん ロボット女子会	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 / キット、その他	SH系 / Renesas SH7125 48[MHz] / 128[kB] / 8[kB] / 0[kB]	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 サンケンSLA7070 無し	可視光センサ:4 [個] / コーデンシ OptSupply / 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	120x73x80[mm] 460[g]	RENESAS 開発ソフト Inventor	足立法
CF078	ロボットの勉強用マウス(ロボットノベンキョウヨウマウス) 加藤 恵美 ロボット女子会	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 / キット、その他	SH系 / Renesas SH7125 48[MHz] / 128[kB] / 8[kB] / 0[kB]	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 サンケン SLA7070 無し	可視光センサ:4 [個] / コーデンシ OptSupply / 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	120x73x80[mm] 460[g]	RENESAS 開発ソフト 使用して いません	足立法
CF079	ちゅーちゅく②ちゅく②チュー (チューチュクチューチュクチュクチュクチュウ) 太田 智美	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
CF080	酔いどれ1号(ヨイドレイチゴウ) 池澤 あやか ロボット女子会	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
CF081	はさまうす(ハサマウス) 挟間 優佳	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:半年	ARM系 / Broadcom BCM2387 1200[MHz] / 0[kB] / 1000000[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / 株式会社アールティ CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / MERCURY MOTOR SLA7070 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48mm 幅6.7mm 補助輪なし	130x100.2x81.2[mm] 741.2[g]	Python IDLE	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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
CF082	β(ベータ) 伊藤 潤 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	H8系 / Renesas 3694F 20[MHz] / 32[kB] /2[kB] / 0[kB]	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 SLA7073 無し	可視光センサ:3 [個] / 発光:WZ- 000 受光:ST-1KL3 / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径27mm 幅5mm 補助輪なし	110x81x63[mm] 260[g]	Best Technolo gy開発ソ フト	足立法
CF083	山崎号(ヤマザキゴウ) 山崎 礼人 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	H8系 / Renesas 3694 20[MHz] / 32[kB] /2[kB] / 0[kB]	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:3 [個] / 光電子 / /	2輪 直径15mm 幅7mm 補助輪なし	100x80x75[mm] 232[g]	Best Technolo gy開発ソ フト	足立法
CF084	デブリ(デブリ) 小田 健 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 / ユニバーサル 基板	H8系 / Renesas 3694F 20[MHz] / 32[kB] /2[kB] / 0[kB]	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 SLA7073 無し	可視光センサ:3 [個] / 発光:wz- 000 受光:ST-1KL3 / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径27mm 幅5mm 補助輪なし	110x81x63[mm] 260[g]	Best Technolo gy開発ソ フト	足立法
CF085	XM2C(エクスエムツーシー) 馬 躍航 東京工芸大学からくり工房	メカ:一週間 / グループの 標準設計機体、キット、その他 電気:一週間 / ユニバー サル基板	H8系 / Renesas H8/3694F 20[MHz] / 32[kB] /2[kB] / 32[kB]	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	赤外線センサ:3 [個] / S2386-18L / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径25mm 幅5mm 補助輪なし	85x75x55[mm] 130[g]	GCC	足立法
CF086	TETU-DC(テツ ディーシー) 福元 鉄平 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 / オリジナル プリント基板	RX系 / Renesas RX62T / AADF M 96[MHz] / 256[kB] /16[kB] / 0[kB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 250[mAh] ] / Tahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon motor TOSHIBA TB6612FNG 無し	可視光センサ:4 [個] / KODENSHI ST-1KL3A / 距離センサ(反射光量 をAD変換) /	2輪 直径26mm 幅5mm 補助輪なし	80x66x40[mm] 84[g]	RENESAS 開発ソフト JW_CAD, PCBE	足立法
CF087	マッサン(マッサン) 品田 裕希 東京農工大学ロボット研究会 R.U.R	メカ:1か月 / オリジナル設 計機体 電気:1か月 / ユニバーサル 基板 ソフト:1か月	ARM系 / STmicro Cortex-M3 72[MHz] / 12[kB] /20[kB] / 128[kB]	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 460[mAh] ] / Turgingy 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 TB6560AHQ 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] / L3GD20 / デジタル値出力型 /	2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし	122x102x88[mm] 750[g]	eclipse Solidwork s	左手法
CF088	yellow bird(イエローバード) 井元 理愛 東京農工大学ロボット研究会R.U.R	メカ:3ヶ月 / オリジナル設 計機体 電気:4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 / STmicro STM32F103 72[MHz] / 0[kB] /20[kB] / 128[kB]	LiPo / 3 [セルor 本] / 12[V] / 500[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	赤外線センサ:4 [個] / SFH313FA / 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	120x105x80[mm] 680[g]	eclipse solid works	左手法
CF089	チャージング号!!(チャージングゴー) 河端 征大 東京農工大学ロボット研究会R.U.R	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:半月	ARM系 / STmicro STM32F103 72[MHz] / 0[kB] /20[kB] / 128[kB]	LiPo / 3 [セルor 本] / 12[V] / 500[mAh] ] / Hobby King 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 TB6560AHQ 無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH4550、 SFH313FA / 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	110x102x110[mm] 750[g]	eclipse SolidWork s	左手法
CF090	HISUI(ヒスイ) 山口 佑也 東京農工大学ロボット研究会R.U.R	メカ:1週間 / 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:1.5ヶ月	ARM系 / STmicro STM32F100 24[MHz] / 128[kB] /8[kB] / 128[kB]	LiPo / 3 [セルor 本] / 12.4[V] / 500[mAh] ] / ZIPPY 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 東芝TB6560AHQ 無し	赤外線センサ:6 [個] / SFH313FA / 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	110x90x100[mm] 810[g]	Eclipse SolidWork s,Eagle	トレース コース記憶 あり
CF091	とっとこひろ太郎(トットココヒロタロウ) 伊藤 大起 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:2か月	SH系 / Renesas SH7125 25[MHz] / 128[kB] /64[kB] / 0[kB]	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 460[mAh] ] / nano tech 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] / ST1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤色LED	2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし	120x90x70[mm] 650[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
CF092	Debug/Debut(デバッグデビュー) 井元 駿平 東京理科大学 Mice	メカ:1週間 / オリジナル設 計機体 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 25[MHz] / 128[kB] /8[kB] / 0[kB]	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 460[mAh] ] / nanotech CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Oriental motor SLA7073MPRT 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) /	2輪 直径52mm 幅7mm 補助輪なし	106x94x92[mm] 685.5[g]	RENESAS 開発ソフト 鍋CAD	まだ未定

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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
CF093	猫に小判(ネコニコパン) 森 惇宏 東京理科大学 Mice	メカ:1か月 /オリジナル設計機体 電気:4か月 /ユニバーサル基板 ソフト:3か月	SH系 /Renesas SH7125 50[MHz] /128[kB] /8[kB] /128[kB]	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/600[mAh] ]/RHINO 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] / S1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤	2輪 直径48mm 幅5mm 補助輪なし	13.8x90x80[mm] 700[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
CF094	赤子(アカゴ) 神谷 修也 東京理科大学 Mice	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 ソフト:5ヶ月	SH系 /Renesas SH71253VN50 25[MHz] /128[kB] /8[kB] /0[kB]	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/470[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 SLA7073MPRT(サンケン電気) 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) /	2輪 直径48mm 幅7.5mm 補助輪なし	116x94x85.5[mm] 692[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
CF095	シエスタ(シエスタ) 谷中 竜也 東京理科大学 Mice	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:半年	SH系 /Renesas SH7125 25[MHz] /128[kB] /8[kB] /0[kB]	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/460[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	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260mm 幅6mm 補助輪なし	110x90x75[mm] 650[g]	RENESAS 開発ソフト kiCAD	足立法
CF096	viola(ヴィオラ) 渡邊 薫子 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
CF097	たいが(タイガ) 得平 慈子 東京理科大学 Mice	メカ:10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:10ヶ月	SH系 /Renesas SH7125 25[MHz] /128[kB] /64[kB] /0[kB]	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/460[mAh] ]/nano-tech CPU関係と共用	ステッピングモータ2 [個] / orientalmotor PKE243A-C3 無し	可視光センサ:4 [個] / ST1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤色LED	2輪 直径44mm 幅8mm 補助輪なし	117x93x53[mm] 659[g]	RENESAS 開発ソフト 鍋CAD	足立法
CF098	SIRANE(シラネ) 富田 佑樹 東京理科大学 Mice	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:3か月	SH系 /Renesas SH7125F 50[MHz] /128[kB] /8[kB] /0[kB]	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:4 [個] / PARALIGHT L-51ROPT1D1 / 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	120x84x50[mm] 810[g]	RENESAS 開発ソフト なし	足立法
CF099	hihumint!(ヒフミント) 檜山 徹 東京理科大学 Mice	メカ:1週間 /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ヶ月	RX系 /Renesas RX631 100[MHz] /512[kB] /64[kB] /0[kB]	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/1100[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 メーカー:サンケン電子,IC:SI7321 無し	可視光センサ:5 [個] / ST1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤色LED	2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし	133x88x50[mm] 663[g]	RENESAS 開発ソフト	左手法
CF100	明那(アキナ) 猪野 貴之 からくり工房A:Mac	メカ:0 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3分 /キット、その他 ソフト:1週間	ARM系 /BROADCOM BCM2837RIFBG 12000[MHz] /3200000[kB] /1000000[kB] /3200000[kB]	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/1000[mAh] ]/MATCHED CPU関係と共用	ステッピングモータ2 [個] / 日本サーボ SLA7070 無し	可視光センサ:4 [個] / ST-1KL3A_1 / 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	130x100x83[mm] 740[g]	GCC	ドライバしかソフトを 実装してません
CF101	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:3か月 /キット、その他 ソフト:2年	ARM系 /Broadcom BCM2836 900[MHz] /0[kB] /1000000[kB]	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/1000[mAh] ]/Tahmazo 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 無し	その他:1 [個] / Omnivision 5647 / CMOSイメージセンサ、迷路壁の検出に使用	4輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	120x270x420[mm] 1800[g]	GCC	足立法
CF102	さのうす(サノウス) 佐野 光 ライフロボティクス株式会社	メカ:1.2か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1.2か月 /キット、その他	SH系 /Renesas SH7125 50[MHz] /128[kB] /8[kB] /0[kB]	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 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48mm 幅7.5mm 補助輪なし	120x73x80[mm] 460[g]	RENESAS 開発ソフト	未定

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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
CF103	sk-129(エスケイチニーキュー) セツショウチュウ 日本電子専門学校電子応用工学 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
CF104	Momonga(モモンガ) 角谷 史也 日本電子専門学校電子応用工学 科	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 H8-3069F 25[MHz] / 512[kB] / 16[kB] / 512[kB]	LiPo / 6 [セル or 本] / 22.2[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 SLA7033M 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) /	2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし	122x94x78[mm] 740[g]	Best Technolo gy開発ソ フト AutoCAD, BSCH	足立法
CF105	sk-12(エスケイチニ) 韓寧 日本電子専門学校電子応用工学 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
CF106	ASHKELON(アシュケロン) 玉津 友希 日本電子専門学校電子応用工学 科	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 H8-3069F 25[MHz] / 512[kB] / 16[kB] / 0[kB]	LiPo / 6 [セル or 本] / 22.2[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 SLA7033M 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) /	2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし	122x94x78[mm] 740[g]	Best Technolo gy開発ソ フト AutoCAD 、BSCH	足立法
CF107	goromodoki(ゴロモドキ) 松本 泰英 日本電子専門学校電子応用工学 科	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 H8-3069F 25[MHz] / 512[kB] / 16[kB] / 0[kB]	LiPo / 6 [セル or 本] / 22.2[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 SLA7033M 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) /	2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし	120x94x78[mm] 740[g]	Best Technolo gy開発ソ フト AutoCAD, BSCH	足立法
CF108	Bifilar(バイファイラ) 浅川 英慶 福井大学 からくり工房I.Sys	メカ: 2日 / オリジナル設計 機体 電気: 2日 / オリジナルプリ ント基板 ソフト: 半年	RX系 / Renesas RX631 100[MHz] / 2048[kB] / 256[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 240[mAh] / 不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber_1717 東芝 TB6612 無し	赤外線センサ: 5 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / MPU6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / IE2-512 / 磁気 式 /	4輪 直径25mm 幅9mm 補助輪なし	100x69x25[mm] 93[g]	RENESAS 開発ソフト DraftSight 、Eagle	足立法に 手を加えた もの
CF109	New_Basic_P16(ニューベーシック ピージュウロク) 長尾 晃一朗 福井大学 からくり工房I.Sys	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: 3ヶ月	RX系 / Renesas RX62T 100[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 850[mAh] / TURNIGY CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Orientalmotor PKP213D05B Allegro A3984	赤外線センサ: 4 [個] / TOSHIBA TPS601A(F) / 距離センサ (反射光 量をAD変換) /	2輪 直径26.5mm 幅7.5mm 補助輪なし	100x80x55[mm] 220[g]	RENESAS 開発ソフト pobe	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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
CXA01	TYU  三郎・改(チュウザブロウカイ) 小川 靖夫	メカ:数日間 /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:数年間	H8系 /Renesas H8/3048F-ONE 19.66[MHz] /128[kB] /512[kB] /0[kB]	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 SLA7033M サンケン	可視光センサ:4 [個] / opt.、スタン レー / 距離センサ(反射光量をAD 変換) / 赤	2輪 直径51mm 幅5mm 補助輪なし	130x85x51[mm] 600[g]	RENESAS 開発ソフト RootProC AD, Protel	左手法+ 求心法
CXA02	pucca3(プッカスリー) 三浦 柗一郎 福井大学 からくり工房I.Sys	メカ:4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 100[MHz] /2000[kB] /256[kB] /32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/120[mAh] /HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHARBER TB6612 東芝 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] / MPU9250 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / IE2-256 / /	2輪 直径24mm 幅8mm 補助輪なし	80x80x27[mm] 80[g]	RENESAS 開発ソフト 機械CAD Design Spark Mechanic al, 基板 CAD EAGLE	足立法
CXA03	Sleipnir(スレイブニール) 山田 真 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: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] /2000[kB] /256[kB] /32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh] /Turnigy CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / 不明 DRV8835 DCモータ 1 [個] / 並木精密宝石株式 会社	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:1 [個] / Invensense,MPU6000 / デジタル値 出力型 / エンコーダ:2 [個] / ネミコン、7S- 400-2MC-50-00E / 光学式 /	2輪 直径27mm 幅8mm 補助輪なし	85x56x27[mm] 85[g]	RENESAS 開発ソフト PCBE	足立法
CXA04	ジャービル(ジャービル) 平井 伸幸 福井大学 からくり工房I.Sys	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 /オリジナル プリント基板 ソフト:6か月	RX系 /Renesas rx631 100[MHz] /2000[kB] /128[kB] /32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/120[mAh] /hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 新光電子 TB6612 無し	赤外線センサ:6 [個] / SFH4550 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6000 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / IE-512 / 光学式 /	4輪 直径25mm 幅8mm 補助輪なし	100x76x25[mm] 100[g]	秋月開発 ソフト	足立法
CXA05	Univer(ユニヴァー) 高柳 智 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:1ヶ月 /オリジナル プリント基板 ソフト:2年と1週間	RX系 /Renesas R5F5631FDDFP 100[MHz] /2000[kB] /256[kB] /32[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/120[mAh] /hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER BD6222HFP-TR DCモータ 1 [個] / Namiki	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] / MPU9250 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IE2-256 / 磁気 式 /	4輪 直径25mm 幅8mm 補助輪なし	100x71x38[mm] 120[g]	RENESAS 開発ソフト DesignSp arkMechan ical,Pcbe	足立法
CXA06	JEEK.mk2(ジークマークツー) 関 翔太郎 電気通信大学	メカ:6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	RX系 /Renesas RX62T 12[MHz] /256[kB] /16[kB] /32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/120[mAh] /Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 1717003SR DRV8835 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) / 超高輝度赤色LED 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] / IE2-512 / 光学 式 /	4輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし	105x80x30[mm] 110[g]	RENESAS 開発ソフト AutoDesk 、EAGLE	足立法
CXA07	Tarbo-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: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 /オリジナル プリント基板 ソフト:6ヶ月	RX系 /Renesas RX62T 96[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/120[mAh] /Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulharber 無し	可視光センサ: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] / Faulharber / 磁 気式 /	2輪 直径23mm 幅7mm 補助輪なし	95x81x23[mm] 120[g]	RENESAS 開発ソフト	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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
CXA08	Pi:Co2 Type:631(ピーコツータイプ ロクサンイチ) 前田 賢太郎 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:0 /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	RX系 /Renesas RX631 48[MHz] /256[kB] /64[kB] /32[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1100[mAh] h)/Hyperion CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / 不明 SLA7070MRT 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) / SLA7070MRT 無し	2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし	120x74x78[mm] 460[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
CXA09	Seagate3(シーゲート スリー) 繁戸 幸幸 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:半年 /オリジナル設 計機体 電気:半年 /オリジナルブ プリント基板 ソフト:半年	RX系 /Renesas R5F5631NBDDFP 100[MHz] /32[kB] /256[kB] /32000000[kB]	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 TB6614FNG DCモータ 1 [個] / 並木精密宝石	赤外線センサ:4 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 可視光センサ:4 [個] / SFH4550 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IE512 / 磁気式 / その他:1 [個] / STmicroelectronics 製VL53L0x / TOF方式の測距離セン サ	4輪 直径21mm 幅7mm 補助輪なし	96x78x21[mm] 90[g]	GCC Inventor	足立法
CXA10	ミヤウ(ミヤウ) 鈴木 健也 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:6か月 /オリジナル設 計機体 電気:6か月 /オリジナル プリント基板 ソフト:1か月	RX系 /Renesas R5F5631MCDFL 50[MHz] /256[kB] /64[kB] /32[kB]	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 tb6614 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 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] / faulhaber / 磁気 式 /	4輪 直径26mm 幅8mm 補助輪なし	100x80x40[mm] 100[g]	RENESAS 開発ソフト eagle	足立法
CXA11	Shell Form1+(シェル フォームワン プラス) 長谷川 信 アニキと愉快的な仲間たち	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:1か月	SH系 /Renesas SH7125 40[MHz] /128[kB] /8[kB] /32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh] /Fullriver CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Aero Electronics DRV8837 DCモータ 1 [個] / Aero Electronics	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] / Invensense, IDZ650 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / Nemicon, 7S- 100 / 光学式 /	4輪 直径20mm 幅8mm 補助輪なし	82x70x26[mm] 70[g]	RENESAS 開発ソフト Eagle	足立法
CXA12	W2000SP1.1(ダブリューニセンサー ビスパックイッテンイチ) 小堀 周平 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週間	ARM系 /Presented by BRAVE STM32 64[MHz] /128[kB] /20[kB] /16[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh] /Thamazo 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) /	2輪 直径25mm 幅8mm 補助輪なし	80x80x30[mm] 200[g]	Atollic True STUDIO	足立法
CXA13	ビスカーチャ(ビスカーチャ) 大久保 祐人 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
CXA14	BRAVE(ブレイヴ) 内田 雄太郎 ロボメカ工房OB	メカ:6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:10年	ARM系 /STmicro STM32F103 64[MHz] /256[kB] /20[kB] /0[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/12[V]/100[mAh]/ ハイペリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / ファールハーバ STmicro L6205 RCサーボモータ:2 個、ブラシレスモ ータ:1個 3 [個] / HITEC, DualSky	可視光センサ:5 [個] / 東芝 / 距離 センサ(反射光量をAD変換) / 赤色 LED 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	109x75x24[mm] 117[g]	Atollic True Studio SolidWork s, Eagle	足立法
CXA15	もりゆーマウスその1(モリユーマウス ソノイチ) 森田 隆介 東京工業大学ロボット技術研究会	メカ:1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ヶ月	ARM系 /STmicro STM32F405RG 168[MHz] /1000[kB] /192[kB] /0[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/240[mAh] /Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / ノーブランド DRV8833 無し	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] / MPU9250 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5048P / 磁 気式 /	2輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし	88x72x25[mm] 60[g]	GCC eagle	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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
CXA16	Xiphosura(ジフォスラ) 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:3ヶ月	ARM系 /STmicro STM32F405RG 168[MHz] /1024[kB] /192[kB] /0[kB]	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 DRV8833 無し	赤外線センサ:4 [個] / 自作 (SFH4545, 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 / エンコーダ:2 [個] / IEH2-512 / 磁 気式 /	4輪 直径24.5mm 幅10mm 補助輪なし	95x76x25[mm] 82[g]	GCC	A* Search
CXA17	狐狼(コロ) 沼井 隆晃	メカ:6か月 /オリジナル設計機体 電気:6か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:6か月	ARM系 /STmicro stm32f405rgt6 168[MHz] /1024[kB] /192[kB] /0[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh] /Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON 無し	赤外線センサ:6 [個] / tps601a / 距 離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし	90x80x40[mm] 150[g]	GCC Eagle	足立法
CXA18	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]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/320[mAh] /Hyperion 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 INVESENS / AD変換して取込む /	2輪 直径30mm 幅10mm 補助輪なし	100x90x30[mm] 220[g]	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記憶 なし
CXA19	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	SH系 /Renesas SH7125 R5F71253N50FP 48[MHz] /128[kB] /8[kB] /128[kB]	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 無し	赤外線センサ:4 [個] / コーデンス製 フォトランジスタST-1KL3A / 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]	RENESAS 開発ソフト	足立法
CXB01	ヌクヌクDC-Charles-(ヌクヌク ディーシーシャルル) 青木 政武 株式会社アールティ	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:2年目	RX系 /Renesas RX220 32[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh] /ハイベリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / マクソンジャパン ROHM BD6222HFP-TR 無し	可視光センサ:6 [個] / コーでんし OptoSupply / 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] / マクソンジャ パン RE16 / 光学式 /	2輪 直径24.5mm 幅10mm 補助輪なし	100x86x39[mm] 125[g]	RENESAS 開発ソフト kicad	求心法
CXB02	RasPiMouse(ラズパイマウス) 中川 範晃 株式会社アールティ	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:数日	ARM系 /Broadcom BCM2837 1200[MHz] /0[kB] /1000000[kB]	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] / MERCURY MOTOR SLA7070MPRT 無し	赤外線センサ:4 [個] / ST-1KL3LA / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径47mm 幅7.5mm 補助輪なし	130x100x83[mm] 740[g]	GCC	足立法
CXB03	KNCT-MM2DC(ケイエヌティーシー エムエムツーディーシー) 葉山 清輝 熊本高専葉山研究室	メカ:1ヶ月+修理たびたび /オリジナル設計機体 電気:1ヶ月+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8年目	SH系 /Renesas SH2-7125 12[MHz] /128[kB] /8[kB] /0[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/200[mAh] /SUNPU CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / ミニモータ1717 NEC D16805 DCモータ 1 [個] / 不明	赤外線センサ:4 [個] / 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、型番不明 / AD変換して取 込む / エンコーダ:2 [個] / モータ内蔵 / 光 学式 /	4輪 直径25mm 幅8mm 補助輪なし	100x71x25[mm] 102[g]	RENESAS 開発ソフト Eagle	足立法
CXB04	子イカ(コイカ) 川崎 智弘 中国職業能力開発大学校	メカ:5か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:8か月 /ユニバーサル基板	RX系 /Renesas RX220 20[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/450[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 SLA7062M 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8mm 補助輪なし	125x75x145[mm] 750[g]	RENESAS 開発ソフト Altium Designer	トレース コース記憶 あり
CXB05	KLRV(ケー エル アール ブイ) 尾花 健司 川崎工科大学校	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:1ヶ月	RX系 /Renesas RX631 100[MHz] /100[kB] /100[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11[V]/1000[mAh] /tamazo 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] / ST-1KL3LA / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径52mm 幅2mm 補助輪なし	100x80x90[mm] 600[g]	RENESAS 開発ソフト	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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
CXB06	Robin(ロビン) 加藤 優哉 芝浦工業大学SRDC	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:5か月	ARM系 /STmicro STM32F103RET6 64[MHz] /512[kB] /64[kB] /0[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh] /Zippy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber  無し	赤外線センサ:4 [個] / ST1KLA / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / Faulhaber / /	2輪 直径24mm 幅7mm 補助輪なし	90x78x24[mm] 90[g]	Eclipse	足立法
CXB07	ブルブル(ブルブル) 坂井 佑将 芝浦工業大学SRDC	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 /オリジナルプリント基板	SH系 /Renesas SH7125 50[MHz] /0[kB] /8[kB] /128[kB]	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 SLA7073MPRT 無し	赤外線センサ:6 [個] / L-31ROPTIC / 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	115x90x70[mm] 672[g]	RENESAS 開発ソフト eagle	求心法
CXB08	SatoMouse2016(サトウマウスニセンジュウロク) 佐藤 一成 SRDC Next	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 STM32F411CE 64M[MHz] /512[kB] /128[kB] /0[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/8.4[V]/70[mAh]/ インドアエアブレーション CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1717-003SR  無し	赤外線センサ:4 [個] / OSRAM SFH4550/東芝 TPS601A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / LED4 個直列回路 ジャイロセンサ:2 [個] / Invensense MPU-6500 / デジタル値出力型 / 加速度センサ内蔵 エンコーダ:2 [個] / FAULHABER IE2-512 / 磁気式 / モーター体	2輪 直径22mm 幅8.5mm 補助輪なし	90x70x22[mm] 58[g]	GCC Fusion 360, DesignSpark PCB	足立法
CXB09	ユニバーサル試作3号機(ユニバーサルシサクサンゴウキ) 貴俵 亮介 東京工芸大学からくり工房	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 /プリント基板	H8系 /Renesas 3694-f 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /32[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/12[V]/360[mAh]/ Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / oriental moter VEXTA 無し	赤外線センサ:3 [個] / wz000 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径30mm 幅5mm 補助輪なし	90x80x70[mm] 150[g]	GCC	足立法
CXB10	U_DC2016(ユーディーシーニセンジュウロク) 新保 佑京 東京工芸大学からくり工房	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	SH系 /Renesas SH7125 50[MHz] /128[kB] /8[kB] /0[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/250[mAh] /Tahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon TB6612FNG 無し	可視光センサ:3 [個] / WZ-000, ST-1KL3 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤色 エンコーダ:2 [個] / maxon MR_TypeS 256 / 磁気式 /	2輪 直径25mm 幅5mm 補助輪なし	80x81x25[mm] 103[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
CXB11	ユニバーサルキットType-C(ユニバーサルキット クラシックタイプ) 鈴木 秀和 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 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:1週間	H8系 /Renesas H8-3694 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[kB]	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 SLA7073MPRT / SanKen 無し	赤外線センサ:3 [個] / ST-1KL3A / KODENSHI / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径26mm 幅7mm 補助輪なし	100x80x70[mm] 290[g]	Best Technology 開発ソフト	足立法
CXB12	イーグルゼット改(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:5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	H8系 /Renesas 3694 20[MHz] /0[kB] /2[kB] /32[kB]	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 a3984slp 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29mm 幅9mm 補助輪なし	100x80x55[mm] 198.6[g]	GCC	左手法
CXB13	SSM(エスエスエム) 中島 侑己 金沢高専ハンズオン部	メカ:1年7か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1年7か月 /キット、その他 ソフト:1年7か月	H8系 /日立 H8/3694 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /32[kB]	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] / SFH4550 / 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] 198.6[g]	GCC	左手法
CXB14	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:1年7か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1年7か月 /キット、その他 ソフト:1年7か月	H8系 /日立 3694 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /32[kB]	LiPo/ 1 [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] / SFH4550 / 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] 198.6[g]	GCC	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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
CXB15	Mark-18(マークジュウハチ) 藤谷 颯大 金沢高専ハンズオン部	メカ:1年7か月 / グループ の標準設計機体、キット、 その他 電気:1年7か月 / キット、 その他 ソフト:1年7か月	H8系 / 日立 h83694 20[MHz] / 32[kB] /2[kB] / 32[kB]	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] / SFH4550 / 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] 198.6[g]	GCC	左手法
CXB16	やつし7号(ヤツシナナゴウ) 南保 慎一郎 金沢高専ハンズオン部	メカ:1年7か月 / グループ の標準設計機体、キット、 その他 電気:1年7か月 / キット、 その他 ソフト:1年7か月	H8系 / 日立 H8/3694 20[MHz] / 32[kB] /2[kB] / 32[kB]	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] / SFH4550 / 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] 198.6[g]	GCC	左手法
CXB17	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 / キット、その 他	H8系 / Renesas 3694 20[MHz] / 0[kB] /2[kB] / 32[kB]	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 450[mAh] ] / kypom CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / orientalmotor a3984slp 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26mm 幅9mm 補助輪なし	100x80x55[mm] 200[g]	GCC	左手法
CXB18	15式(ジュウゴシキ) こうへい	メカ:1ヶ月 / オリジナル設 計機体 電気:1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]	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 450[mAh] ] / ハイペリオン 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 アレグロA3984 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24mm 幅8mm 補助輪なし	100x80x50[mm] 300[g]	GCC PCBE	ランダム選 択
CXB19	NKCなめこ号(エヌケーシーナメコゴ ウ) 小早川 要 名古屋工学院専門学校	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	SH系 / Renesas SH7137 80[MHz] / 256[kB] /16[kB] / 0[kB]	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 240[mAh] ] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER,1717 T0065R  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 ADXR5610 // エンコーダ:2 [個] / FAULHABER IE2-512 / 磁気式 /	4輪 直径26mm 幅8.2mm 補助輪なし	110x75x26[mm] 124[g]	Best Technology開発ソ フト	足立法
CXB20	chip_Omni_ver3(チップオムニバー ジョンスリー) 松村 周平	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:2年	ARM系 / STmicro STM32F103RCT6 72[MHz] / 256[kB] /48[kB] / 256[kB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 480[mAh] ] / hyperion CPU関係と共用	DCモータ 3 [個] / マブチモーター株 式会社 TB6612 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 / その他:1 [個] / Pixart, ADNS9800 / 移動量算出	3輪 直径30mm 幅12mm 補助輪なし	90x90x85[mm] 400[g]	Coocox inventer,e agle	足立法
CXB21	ShaArm 0(シャアーム ゼロ) 高橋 英宏	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か月 / ユニバーサ ル基板(オリジナル設計)	ARM系 / STmicro STM32F303K8T6 72[MHz] / 64[kB] /16[kB] / 128[kB]	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 1000[mA h] / 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 SLA7070MPRT 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) /	2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし	120x74x66[mm] 500[g]	MDK- ARM Eagle	左手法
CXB22	LPCDC(エルピーシーディーシー) 山上 諒太 早稲田大学マイクロマウスクラブ	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:1ヶ月	ARM系 / NXP LPC1114FBD48/3 02 48[MHz] / 32[kB] /8[kB] / 0[kB]	LiPo / 1 [セルor 本] / 3.7[V] / 130[mAh] ] / indoor airplane world e-shop CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / indoor airplane world e-shop ローム株式会社 BD6211F-E2 無し	赤外線センサ:4 [個] / PARA LIGHT ELECTRONICS CO., LTD. L-31ROP / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense MPU-9250 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / ams AS5145A / 磁気式 /	2輪 直径18.5mm 幅3mm 補助輪なし	66x52x76[mm] 55[g]	LPC Xpresso SolidWork s,Eagle	足立法
CXB23	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: / 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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
CXB24	pate-Ratte2(パテラッテツ) / 長谷川 健人 / 早稲田大学マイクロマウスクラブ	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:3か月	ARM系 / Broadcom BCM2835 700[MHz] / 0[kB] / 256000[kB]	NiMH / 12 [セルor本] / 14.4[V] / 800[mAh] / GP 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 SLA7062M 無し	可視光センサ:4 [個] / TOSHIBA / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤	2輪 直径52mm 幅8mm 補助輪なし	110x93x95[mm] 700[g]	Python環境	足立法
CXB25	BCマウス(ベシーマウス) / 阿部 巧 / 東京理科大学 Mice	メカ:9ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:9ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:1ヶ月	RX系 / Renesas R5F562TABDFK 12.5[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 180[mAh] / Turnigy nano-tech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber 1717SR 無し	赤外線センサ:4 [個] / ST-1KL3A /	4輪 直径21mm 幅8.5mm 補助輪なし	100x80x30[mm] 80[g]	RENESAS 開発ソフト Ki-CAD	足立法
CXB26	アブーンβ版(アブーンベータパン) / 今井 陽太郎 / 東京理科大学 Mice	メカ:9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:3か月	RX系 / Renesas RX-631 100[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	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 TB6614FNG、TOSHIBA 無し	赤外線センサ:4 [個] / KODENSHI、ST-1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense、MPU-6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IEH2-4096 / 磁気式 /	4輪 直径20mm 幅8.5mm 補助輪なし	93x76x20[mm] 84[g]	RENESAS 開発ソフト inventor	足立法
CXB27	ぺこ(ペコ) / 小倉 真魚 / 東京理科大学 Mice	メカ:2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:1か月	RX系 / Renesas RX62T 100[MHz] / 128[kB] / 256[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 180[mAh] / nanotech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1717SR 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] / MPU6000 / デジタル値出力型 /	2輪 直径24mm 幅5mm 補助輪なし	10x7.4x15[mm] 120[g]	RENESAS 開発ソフト KiCAD	足立法
CXB28	AliCe(アリス) / 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:2ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:1ヶ月	RX系 / Renesas RX631 100[MHz] / 2000[kB] / 256[kB] / 32[kB]	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 TB6614FNG 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] / MPU-6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IEH2-4096 / 磁気式 /	4輪 直径20mm 幅2mm 補助輪なし	97x78x45[mm] 100[g]	RENESAS 開発ソフト Inventor,K iCad	足立法
CXB29	Kryptos(クリプトス) / 中野 元太 / 東京理科大学 Mice	メカ:5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:5か月	RX系 / Renesas RX631 100[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	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 TB6614FNG DCモータ 1 [個] / 並木精密宝石	赤外線センサ:4 [個] / KODENSHI,ST1KL3A / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense,MPU-6000 / 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21mm 幅8mm 補助輪なし	92x69x35[mm] 105[g]	RENESAS 開発ソフト Inventor, DraftSight ,Kicad	足立法
CXB30	ハセシュマウス ver.5.0(ハセシュマウス バージョンゴーテンゼロ) / 長谷川 峻 / 東京理科大学 Mice	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	RX系 / Renesas RX631 96[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 320[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / MAXON DCモータ 1 [個] / 共立電子	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] / InvenSense MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:4 [個] / MAXON ENX10 EASY 1024IMP / 磁気式 / モータ内蔵	4輪 直径22mm 幅8.5mm 補助輪なし	100x82x34[mm] 120[g]	RENESAS 開発ソフト 鍋CAD、 Eagle	全面探索
CXB31	ぞい(ゾイ) / 古川 博史 / からくり工房A:Mac	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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
CXB32	YA2改2(ワイエーツーカイン) 荒井 優輝 からくり工房A:Mac	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年	RX系 /Renesas R5F56218BDFF 96[MHz] /512[kB] /96[kB] /32[kB]	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] / ファールファーバー ROHM BD6222 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] / invensece MPU6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / ファールハー バー IE2-1024 / /	4輪 直径25mm 幅8mm 補助輪なし	100x76x25[mm] 100[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
CXB33	KM2(ケーエムツー) 野々下 博昭 からくり工房A:Mac	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:2週間	SH系 /Renesas SH7125 48[MHz] /128[kB] /8[kB] /0[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1000[mAh] /タマゾー CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / 日本電産 サーボ SLA7070MPRT 無し	可視光センサ:4 [個] / OS5RKA5111A / 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]	RENESAS 開発ソフト	足立法
CXB34	forte(フォルテ) 高橋 良太	メカ:1年 /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 RX71M 96[MHz] /2000[kB] /512[kB] /64[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/300[mAh] /zippy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / faulharber1717 tb6614fng 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:2 [個] / mpu9250, icm-20608-g / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / モーター内臓 / 光学式 磁気式 /	4輪 直径20mm 幅10mm 補助輪なし	83x73x30[mm] 130[g]	RENESAS 開発ソフト kicad	足立法
CXB35	Sylpheed3(シルフィード スリー) 古川 大貴 Mice Busters	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:2年	RX系 /Renesas RX62T 96[MHz] /256[kB] /16[kB] /0[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh] /ハイベリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Maxon TB6614FNG ブラシレスモータ 1 [個] / Hobby King	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] / MPU-6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5145B / 磁 気式 /	4輪 直径22mm 幅8.5mm 補助輪なし	90x74x22[mm] 80[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
CXB36	Que(キュー) 竹本 裕太 Mice Busters	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 RX62T 96[MHz] /128[kB] /32[kB] /1024[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/130[mAh] /Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明  DCモータ 1 [個] / DIDEL	赤外線センサ:4 [個] / SFH4550 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 可視光センサ:4 [個] / TPS601 / / 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] / MES6-500 / 光 学式 /	2輪 直径15mm 幅4mm 補助輪なし	61x41x28[mm] 35[g]	RENESAS 開発ソフト	独自アルゴ リズム
CXB37	赤い彗星(アカイスイセイ) 宇都宮 正和	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:半年	RX系 /Renesas RX62T 96[MHz] /256[kB] /16[kB] /32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/160[mAh] /不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 TI 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13.3mm 幅6mm 補助輪なし	74x44x30[mm] 30[g]	RENESAS 開発ソフト JW-CAD PCBE	足立法
CXB38	こじまうす12CL(コジマウス トゥ ウェルヴ シーエル) 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:3日	ARM系 /STmicro STM32F411CEU 32[MHz] /512[kB] /128[kB] /0[kB]	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 DRV8836 (Texas Instruments) 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-20602 / デジタ ル値出力型 / 加速度センサと同一 パッケージ エンコーダ:2 [個] / 自作 / 光学式 / 超コンパクト自作エンコーダ その他:1 [個] / 加速度センサ, INVENSENSE, ICM-20602 / 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] 5.2[g]	GCC LibreCAD , KiCAD	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

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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
CXB39	JunSpeed(English) LI-JUN CAI Southern Taiwan University of Science and Technolo	メカ:2014 /オリジナル設 計機体 電気:2016 /オリジナルブ プリント基板 ソフト:2016	ARM系 /STmicro STM32F405RGT6 168[MHz] /1000[kB] /196[kB] /1000[kB]	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 MAX4427,ZXMHC3 A01T8 DCモータ 1 [個] / MAXON	赤外線センサ:4 [個] / OSRAM Opto Semiconductors/SFH 400 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / Peak Wavelength 950nm ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense/MPU6500 / デジタル値 出力型 / Six-Axis (Gyro + Accelerometer) エンコーダ:2 [個] / FAULHABER/IE 512 / 磁気式 / digital outputs,2 channels	4輪 直径22mm 幅13.5mm 補助輪なし	95x75x37[mm] 101[g]	Keil uVision5 SolidWork s 2013,Auto CAD 2016	トレース コース記憶 あり
CXB40	Sigma-G1(English) Goddard, Siegmund	メカ:1 year /グループの 標準設計機体、キット、そ の他 電気:1 year /オリジナル プリント基板 ソフト:1 year	ARM系 /NXP MK20DX256VLH7 72[MHz] /256[kB] /64[kB] /2[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/500[mAh] /Kyosho LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/700[mAh] /Kyosho	DCモータ 2 [個] / Doyusha Texas Instruments DRV8835 無し	赤外線センサ:6 [個] / Custom made // ジャイロセンサ:1 [個] / Sparkfun / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / Sparkfun / 磁気 式 /	4輪 直径25mm 幅7mm 補助輪なし	90x9.5x25[mm] 140[g]	C	Modified flood fill
CXB41	Decimus 5(English) Peter Harrison	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	ARM系 /STmicro STM32F405RG 168[MHz] /1024[kB] /192[kB] /0[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/130[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] / SFH4545/TEFT4300 / 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] / Faulhaber //	4輪 直径22mm 幅9mm 補助輪なし	97x74x22[mm] 93[g]	Rowley Crosswor ks Eagle	足立法
CXB42	ki-siao 2(English) Chen,Ying-Chao STUST	メカ:2014 /オリジナル設 計機体 電気:2016 /オリジナルブ プリント基板 ソフト:2016	ARM系 /STmicro STM32F405RGT6 168[MHz] /1000[kB] /168[kB] /1000[kB]	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 MAX4427、 ZXMHC3A01T8 DCモータ 1 [個] / MAXON	赤外線センサ:4 [個] / OSRAM Opto Semiconductors/SFH 400 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 950nm ジャイロセンサ:1 [個] / ANALOG DEVICES / ADXRS610 / AD変換し て取込む / Z-axis response エンコーダ:2 [個] / FAULHABER/IE2-512 / 磁気式 / digital outputs,2 channels	2輪 直径22mm 幅13.5mm 2輪 直径22mm 幅13.5mm	105.201x74.076x37[mm] 100[g]	keil MDK soildwork s 2015	Flood fill algorithm
CXB43	AGS(English) YANG,TSUNG-WEI STUST	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
CXB44	DONG-4(English) JeongEuiDong Dankook University, MAZE	メカ:1year /オリジナル設 計機体 電気:1year /ユニバーサ ル基板 ソフト:1year	その他 /Texas Instruments tms320f2809 100[MHz] /1[kB] /0[kB] /0[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh] /turnigy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon motor ths4222 H-Bridge make 無し	赤外線センサ:6 [個] / si-5312, st1kla / 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/ エンコーダ:2 [個] / maxon motor / 磁気式 / 512cpt	2輪 直径23mm 幅10mm 補助輪なし	120x73x50[mm] 170[g]	Source Insight Kicad	トレース コース記憶 あり
CXB45	Thunder(English) Ang Yueh Yang Institute of Technical Education	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:2 month	ARM系 /STmicro stm32f103re 72[MHz] /512[kB] /64[kB] /0[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/120[mAh] /zippy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / faulhaber IRF7509 無し	赤外線センサ:6 [個] / SFH485 / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / 880nm ジャイロセンサ:1 [個] / ST/LY3200 / AD変換して取込む / 2000deg/sec エンコーダ:2 [個] / faulhaber/256 / 磁気式 / 256 cnt/rev	4輪 直径21mm 幅10mm 補助輪なし	92.5x74x21[mm] 86[g]	Ride7	priority and rule 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/ROM/ RAM/DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
CXB46	Flash(English) Chan Wei Hao Institute of Technical Education	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:2 month	ARM系 /STmicro f103 72[MHz] /512[kB] /64[kB] /0[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh] /zippy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / faulhaber ZXMHC3A01 無し	赤外線センサ:6 [個] / honeywell / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 18deg, 880nm ジャイロセンサ:1 [個] / LY3200 / A D変換して取込む / 2000degree/second エンコーダ:2 [個] / faulhaber / 磁気 式 / 256 lines / revolution	4輪 直径21mm 幅10mm 補助輪なし	91x74x21[mm] 85[g]	Ride7	priority and rule base
CXB47	Bolt(English) Jeffrey Tan Jun He Institute of Technical Education	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:2 month	ARM系 /STmicro STM32F103RE 64[MHz] /512[kB] /64[kB] /0[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh] /hobbyking CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / faulhaber 無し	赤外線センサ:6 [個] / teft4300 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / stly3200 / AD変換して取込む / エンコーダ:1 [個] / faulhaber/256 / /	2輪 直径21mm 幅10mm 補助輪なし	91x74x21[mm] 89[g]	Ride7	flood
CXB48	Excel-9a(English) Khiew Tzong Yong Institute of Technical Education	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 415 84[MHz] /1000[kB] /192[kB] /0[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/360[mAh] /hobbking CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / didel ZXMHC3F81N8 brushless motor 1 [個] / hobbyking	赤外線センサ:4 [個] / TEFT4300 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 940nm/30deg ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / デジタル値出力型 / accelerometer and gyroscope エンコーダ:2 [個] / AS5040 / 磁気 式 / magnetic encoder with diametric magnet	4輪 直径22mm 幅8mm 補助輪なし	110x76x35[mm] 100[g]	Keil AutoCAD /Solidwor ks/EAGL E	Bellman Floodfill
CXB49	Diu-Gow 4(English) Cai, Xin-Han/Wu, Zhao-Yi Lunghwa University of Science and Technology	メカ:Dec, 2015 /オリジナ ル設計機体 電気:Sep, 2015 /オリジナ ルプリント基板 ソフト:Jun, 2013 ~ now	RX系 /Renesas RX62T 100[MHz] /256[kB] /16[kB] /32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/120[mAh] /Mini-Z 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:12 [個] / OSRAM/SFH4550, TOSHIBA/TPS601A // ジャイロセンサ:2 [個] / Analog Devices/ADXRS620, STM/LY3200ALH / AD変換して取 込む / エンコーダ:2 [個] / Faulhaber/1717 IE2-512 / 光学式 /	4輪 直径21.5mm 幅9mm 補助輪なし	103x80x37[mm] 99.5[g]	Renesas HEW SolidWork s/Altium Designer	time-based diagonal algorithm
CXB50	HIPPO C2(English) HUAN-JIE LIAO / CHAO-WEI CHEN LungHwa University of Science and Technology	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:3 month	RX系 /Renesas RX62T 100[MHz] /256[kB] /16[kB] /32[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 DRV8871 DCモータ 1 [個] / NAMIKI	赤外線センサ:6 [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 / ADXR620 / AD変換して 取込む /	4輪 直径21.5mm 幅8mm 補助輪なし	100x78.1x35.8[mm] 97.29[g]	High- performan ce Embedde d Workshop	求心法
CXB51	Ed-Mouse 1(English) Juing-Huei Su Lunghwa University of Science and Technology	メカ:5 months /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 months	PIC系 /MICROCHIP dsPIC 33EP512MC806 60[MHz] /512[kB] /53.248[kB] /0[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/8.2[V]/120[mAh] /not known CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Cheshire Electric Company 無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH 4550 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / / estimation and control エンコーダ:2 [個] / Myself / 光学式 /	4輪 直径30mm 幅6mm 補助輪なし	100x80x30[mm] 105[g]	MP-LAB X SolidWork s	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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
CXB52	Min7(English) Ng Beng Kiat Ngee Ann Poly	メカ:2 mth /オリジナル設計機体 電気:2 mth /オリジナルプリント基板 ソフト:4 mth	ARM系 /STmicro stm32f1 64[MHz] /512[kB] /64[kB] /0[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/8[V]/280[mAh]/? ?? CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber 1717SR ZXMC3F381 無し	赤外線センサ:4 [個] / OPE5594 / 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] / Faulhaber IE2- 256 / 磁気式 /	2輪 直径24.5mm 幅10mm 補助輪なし	100x75x24.5[mm] 96[g]	Eclipse IronCad/ CadStar	Flood
シード・ 関西	紫電改(シデンカイ) 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:5年	SH系 /Renesas SH7137F 80[MHz] /256[kB] /16[kB] /0[kB]	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 東芝 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 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / モータ内蔵512 パルス / 磁気式 /	4輪 直径24.7mm 幅8.5mm 補助輪なし	115x76x35[mm] 126[g]	RENESAS 開発ソフト JW-CAD PCBE	足立法
シード・ 金沢	しゅべるま〜(シュベルマ) 今井 康博 東京理科大学 Mice	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:3ヶ月	RX系 /Renesas RX62T 100[MHz] /128[kB] /16[kB] /32[kB]	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 2 [個] / FAULHABER TB6614FNG ブラシレスDC 1 [個] / 不明	赤外線センサ:4 [個] / TP601A / 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] / 1717モータに内 蔵 / 磁気式 /	4輪 直径24mm 幅10mm 補助輪なし	100x75x25[mm] 120[g]	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記憶 あり
シード・ 金沢	Pheasant(フェザント) 岸本 匠 福井大学 からくり工房I.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:8ヶ月	RX系 /Renesas RX631 50[MHz] /2000[kB] /256[kB] /32[kB]	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 TB6614FNG 無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH4550 + 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 / エンコーダ:2 [個] / IE2-512 / 磁気 式 /	4輪 直径25mm 幅9mm 補助輪なし	100x77x25[mm] 97[g]	RENESAS 開発ソフト DesignSp ark Mechanic al, EAGLE	足立法
シード・ 東日本	Exia(エクシア) 平松 直人 Mice Busters	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:4か月	RX系 /Renesas RX631 100[MHz] /512[kB] /64[kB] /32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/8.4[V]/200[mAh] /nano-tech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER TB6614FNG(TOSH BA) DCモータ 1 [個] / MAXON	赤外線センサ:4 [個] / 光電子、ST- 1K13A / 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] / ER-4096 / 磁気 式 /	4輪 直径24mm 幅8.5mm 補助輪なし	94x74x40[mm] 115[g]	RENESAS 開発ソフト 鍋CAD、 Eagle、 DesignSp arkMech anical	足立法
シード・ 東日本	Amber(アンバー) 中島 瑞 電通大ロボメカ工房OB	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:2年	ARM系 /STmicro STM32F103CB 64[MHz] /128[kB] /20[kB] /128[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/130[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:2 [個] / InvenSense MPU6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / FaulHaber IE2- 1024 / 磁気式 /	4輪 直径21mm 幅8mm 補助輪なし	76x74x25[mm] 78[g]	CoIDE KiCad	足立法
シード・ 東日本	Barracuda(バラクーダ) 船田 健悟 東京理科大学 Mice	メカ:4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:5ヶ月	RX系 /Renesas RX62T 12[MHz] /256[kB] /16[kB] /32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh] /Turnigy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhabor TB6614FNG 無し	赤外線センサ:4 [個] / ST-1K / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IEH2-4096 / 磁 気式 /	4輪 直径21mm 幅11mm 補助輪なし	95x74x30[mm] 116[g]	RENESAS 開発ソフト	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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
シード・ 東北	Greenfield++(グリーンフィールド) 塚本 渉 東京理科大学 Mice	メカ:1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 R5F5631PDDFM 48[MHz] /512[kB] /64[kB] /32[kB]	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] / faulhaber 1717SR TOSHIBA TB6614FNG 無し	赤外線センサ:8 [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] / InvenSense MPU-6000 / 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24mm 幅8mm 補助輪なし	100x75x20[mm] 100[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
シード・ 東北	雪風5.5(ユキカゼ ゴーテング) 中島 史敬	メカ:~2013/11 /オリジナル設計機体 電気:~2013/11 /オリジナルプリント基板 ソフト:~2016/11	SH系 /Renesas SH7137 80[MHz] /256[kB] /16[kB] /256[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh] /ハイベリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Kyosho FET(東芝 TPCP8402) + FET ゲートドライバ(TI UCC27425) 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] / 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26mm 幅8mm 補助輪なし	103x75x26[mm] 74.5[g]	Best Technology開発ソフト 鍋CAD、 PCBE	足立法
シード・ 九州	∞(インフィニティ) 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:3か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:1か月	RX系 /Renesas RX631 100[MHz] /512[kB] /64[kB] /32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh] /nanotech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER TB6614FNG,TOSHI BA DCモータ 1 [個] / 不明(千石の超小 型モータCL-061 4-10250-7)	赤外線センサ:4 [個] / コーデンス ST-1KL3A / 距離センサ(反射光量 をAD変換) / ジャイロセンサ:2 [個] / InvenSense、MPU-6500、STMicr o、 LY3200ALH / AD変換して取込む デジタル値出力型 / MPU-6500は3 軸加速度センサー付き	4輪 直径24mm 幅8mm 補助輪なし	100x74x20[mm] 110[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
シード・ 中部	紅椿(アカツバキ) 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 100[MHz] /2000[kB] /256[kB] /32[kB]	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 DCモータ 1 [個] / 不明	赤外線センサ:6 [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] / mpu6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IE2-512 / 磁気 式 /	3輪 直径25mm 幅8.5mm 補助輪なし	100x65x35[mm] 95[g]	RENESAS 開発ソフト Eagle,Desi gnSparkM echanical	足立法
シード・ 中部	ストリーム(ストリーム) 竹内 秀哉 名古屋工学院専門学校	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:ー	SH系 /Renesas S H7137F 80[MHz] /256[kB] /16[kB] /32[kB]	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,TPS601A / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ー / AD変 換して取込む /	2輪 直径27mm 幅7mm 補助輪なし	110x76x27[mm] 100[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
シード・ 北陸信 越	モクゾー(モクゾー) 中瀬 優 Mice OB	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:3年	RX系 /Renesas RX62T 100[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/120[mAh] /Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 Φ8.5× 20mm MP6508 MPS 無し	赤外線センサ:4 [個] / ST-1KL3A+ SFH4550 / 距離センサ(反射光量を AD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5145B / 磁 気式 /	4輪 直径25mm 幅8mm 補助輪なし	100x72x25[mm] 63[g]	RENESAS 開発ソフト	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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
シード・ 北陸信 越	Whitechip 7(ホワイトチップ セブン) 落合 誠治	メカ:1か月 /オリジナル設 計機体 電気:半年 /オリジナルブ プリント基板 ソフト:2週間	RX系 /Renesas RX64M 120[MHz] /2000[kB] /512[kB] /64[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/260[mAh] /Turnigy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / シーアイ化成 TB6614FNG 無し	赤外線センサ:18 [個] / SHARP- GP2S700HCP ,TOSHIBA TLN223+TPS611 / ラインセンサ(反 射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / LSM6DS3 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AMS AS5048 / 磁気式 /	4輪 直径24mm 幅9mm 補助輪なし	135x85x24[mm] 170[g]	RENESAS 開発ソフト EAGLE	足立法
シード学 生	Ovis(オウイス) 渡邊 優介 東京理科大学 Mice	メカ:5ヶ月 /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:6ヶ月	RX系 /Renesas RX-62T 100[MHz] /512[kB] /64[kB] /32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/100[mAh] /R/Cショップロビン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABAR TB6614 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] / MPU-9250 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / 1717 / 光学式 /	4輪 直径21mm 幅3.5mm 補助輪なし	91x65x42[mm] 84[g]	RENESAS 開発ソフト eagle, 鍋 cad	足立法
シード学 生	noche(ノーチェ) 大嶽 結衣 東京理科大学 Mice	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:2ヶ月	RX系 /Renesas R5F562TABDFM 50[MHz] /256[kB] /272[kB] /32[kB]	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 TB6614FNG 無し	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] / MPU6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IEH2-4096 / 磁 気式 /	2輪 直径25mm 幅8.2mm 補助輪なし	90x75x25[mm] 89[g]	RENESAS 開発ソフト	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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
RT001	なす太郎(ナスタロウ) 小椋 恵太 明星大学飯島研究室	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 / キット、その他 ソフト:0	RX系 / Renesas RX63N 96[MHz] /1000[kB] /256[kB] /0[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/7.2[V]/120[mAh] /Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber 東芝 TB6614FNG 無し	可視光センサ:4 [個] / コーデンス ST-1KL3A と Kingbright L- 1513SURC-E / ラインセンサ(反射 光量をAD変換) /	2輪 直径25mm 幅8mm 2輪 直径9mm 幅9mm	75x60x55[mm] 150[g]	RENESAS 開発ソフト	製作途中
RT002	Morgenstern(モーグステン) 大河原 康晶 明星大学飯島研究室	メカ:2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:2か月	RX系 / Renesas RX610 100[MHz] /4[kB] /4[kB] /4[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/11.1[V]/450[mAh] /HYPERION CPU関係と共用	maxon motor 2 [個] / マクソンジャパン 無し	可視光センサ:3 [個] / LBR-127 HLD / 距離センサ(反射光量をAD 変換) / 赤	2輪 直径50mm 幅10mm 補助輪なし	200x150x15[mm] 175[g]	秋月開発 ソフト	左手法
RT003	汰樹with ロボット(タイキウィズロ ボット) 奥田 汰樹 日野市立三沢中学科学部with明星 大学	メカ:実質2週間 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:実質2週間 / キット、その他 ソフト:実質2週間	R8C/M16/M32系 /Renesas R8C/34C R5F21344NFP 20[MHz] /16[kB] /1.5[kB] /1[kB]	アルカリ乾電池 / 2 [セルor 本]/3[V]/1000[mAh]/ TOSHIBA CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 無し	赤外線センサ:4 [個] / GENIXTEK CORP. TPR-105 //	2輪 直径30.5mm 幅13mm 補助輪なし	131x130x40[mm] 130[g]	block command er	トレース コース記憶 なし
RT004	MR2改00号機(エムアールツーカイ ゼロゼロゴウキ) 志村 康輔 日野市立三沢中学科学部with明星 大学	メカ:実質2日 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:実質2週間 / キット、その他 ソフト:実質2週間	R8C/M16/M32系 /Renesas R8C/34C R5F21344CNFP 20[MHz] /16[kB] /1.5[kB] /1[kB]	アルカリ乾電池 / 2 [セルor 本]/3[V]/1000[mAh]/ TOSHIBA CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 TOSHIBA TBB6612FNG 無し	赤外線センサ:4 [個] / GENIXTEK CORP. TPR-105 //	2輪 直径30.5mm 幅13mm 補助輪なし	131x130x40[mm] 130[g]	block command er	トレース コース記憶 なし
RT005	ブルースター(ブルースター) 守屋 昂紀 日野市立三沢中学科学部with明星 大学	メカ:実質2日 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:実質2週間 / キット、その他 ソフト:約10日	R8C/M16/M32系 /Renesas R8C/34C R5F21344CNFP 20[MHz] /16[kB] /1.5[kB] /1[kB]	アルカリ乾電池 / 2 [セルor 本]/3[V]/1000[mAh]/ Toshiba CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 Toshiba TB6612FNG 無し	赤外線センサ:4 [個] / GENIXTEK CORP. TPR-105 //	2輪 直径30.5mm 幅13mm 補助輪なし	131x130x40[mm] 130[g]	block command er	トレース コース記憶 なし
RT006	ナナ(ナナ) 石川 優輝 日野市立三沢中学科学部with明星 大学	メカ:実質2週間 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:実質2週間 / キット、その他 ソフト:実質2週間	R8C/M16/M32系 /Renesas R8C/34C R5F21344CNFP 20[MHz] /16[kB] /1.5[kB] /1[kB]	アルカリ乾電池 / 2 [セルor 本]/3[V]/1000[mAh]/ TOSHIBA CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 TOSHIBA TB6612FNC 無し	赤外線センサ:4 [個] / GENIXTEK CORP. TPR-105 //	2輪 直径30.5mm 幅13mm 補助輪なし	131x130x40[mm] 130[g]	block command er	トレース コース記憶 なし
RT007	MR-プリンスカー(エムアール・プリ ンスカー) 前田 元樹 日野市立三沢中学科学部with明星 大学	メカ:実質2日 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:実質2日 / キット、その他 ソフト:実質2週間	R8C/M16/M32系 /Renesas R8C/34C R5F21344CNFP 20[MHz] /16[kB] /1.5[kB] /1[kB]	アルカリ乾電池 / 2 [セルor 本]/3.0[V]/1000[mAh] /東芝 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 TOSHIBA TB6612FNG 無し	赤外線センサ:4 [個] / GENIXTEK CORP. TPR-105 //	2輪 直径30.5mm 幅13mm 補助輪なし	131x130x40[mm] 130[g]	block command er	トレース コース記憶 なし
RT008	MR2改3号機(エムアールツーカイ サンゴウキ) 丹羽 名央規 日野市立三沢中学科学部with明星 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
RT009	テキ10(テキジュウ) 川原 万人 日野市立三沢中学科学部with明星 大学	メカ:実質2日 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:実質2週間 / キット、その他 ソフト:実質2週間	R8C/M16/M32系 /Renesas R8C/34C R5F21344CNFP 20[MHz] /16[kB] /1.5[kB] /1[kB]	アルカリ乾電池 / 2 [セルor 本]/3[V]/1000[mAh]/ TOSHIBA CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 TOSHIBA TB6612FNG 無し	赤外線センサ:4 [個] / GENIXTEK CORP. TPR-105 //	2輪 直径30.5mm 幅13mm 補助輪なし	131x130x40[mm] 130[g]	block command er	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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
RT010	美影2(ミカゲ) 中島 史敬	メカ:2016/06~2016/10 / オリジナル設計機体 電気:2016/06~2016/10 /オリジナルプリント基板 ソフト:~2016/11	SH系 /Renesas SH7137 80[MHz] /256[kB] /16[kB] /256[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/550[mAh] /ハイベリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON  ブラシレスモータ 2 [個] / RCX	赤外線センサ:14 [個] / Letex Technology, 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] / MAXON ENX10 / 磁気式 /	4輪 直径26mm 幅10mm 補助輪なし	146x210x65[mm] 296[g]	Best Technolo gy開発ソ フト 鍋CAD、 PCBE	トレース コース記憶 あり
RT011	GEONDONG(English) ParkGeonJu, JeongEuiDong Dankook University, MAZE	メカ:4 months /オリジナル 設計機体 電気:4 months /ユニ バーサル基板(オリジナル 設計) ソフト:4 months	その他 /Texas Instruments tms320f2809 100[MHz] /4[kB] /0[kB] /0[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/650[mAh] /turnigy nano-tech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon motor tb6612 無し	赤外線センサ:12 [個] / si-5312, st11ka / ラインセンサ(反射光量を AD変換) / a/d convert ジャイロセンサ:1 [個] / adx300 / A D変換して取込む / 300 degree エンコーダ:2 [個] / maxon motor / 磁気式 / 1024 cpt	4輪 直径17mm 幅22mm 補助輪なし	160x180x70[mm] 300[g]	source insight no	トレース コース記憶 あり
RT012	Hamutaro.jp(English) Ba-Xin,Lin / Jun-Guang,Li Lunghwa University Electronic Engineering	メカ:2016/04~05 /オリジ ナル設計機体 電気:2016/05~06 /オリジ ナルプリント基板 ソフト:2016/06~09	ARM系 /STmicro F405RGT6 168[MHz] /1024[kB] /196[kB] /128[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/8.4[V]/200[mAh] /hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER ZXMHC3F381N8 無し	赤外線センサ:9 [個] / OSE111 &TSL262 &QRE1113GR / ラインセ ンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / LY3100ALH / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER / 光学式 /	4輪 直径27mm 幅11mm 4輪 直径27mm 幅11mm	112x152.57x28[mm] 125[g]	JLink &Keil C Solidwork s2015 / Altium Designer 16	トレース コース記憶 あり
RT013	Slug.III(English) CHAO-WEI CHEN / XIN-HAN CAI Lunghwa University of Science and Technology	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	PIC系 /MICROCHIP dsPIC33FJ128MC 804 40[MHz] /128[kB] /16[kB] /128[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 ZXMHC3A01N8 無し	赤外線センサ:6 [個] / OPTO- SENSOR / OSE-1L1 / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	4輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし	120x100x25[mm] 120[g]	MPLAB X IDE SolidWork s / Altium Designer	トレース コース記憶 あり
RT014	HIPPO R2(English) HUAN-JIE LIAO / ZI-ZHAN CAI Lunghwa University of Science and Technology	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:3 month	RX系 /Renesas RX62T 100[MHz] /256[kB] /16[kB] /32[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 DRV8871 無し	赤外線センサ:11 [個] / OPTO SENSOR / 距離センサ(反射光量を AD変換) /	4輪 直径25mm 幅11mm 補助輪なし	120x100x25[mm] 98[g]	High- performan ce Embedde d Workshop	トレース コース記憶 あり
RT015	Habitus(English) Li,Sheng-Xiang / Lin,Yu-Chin Lunghwa University of Science and Technology	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 STM32F103RET6 72[MHz] /512[kB] /64[kB] /512[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/8.4[V]/240[mAh] /Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER ZXMHC3F381N8 無し	赤外線センサ:4 [個] / OSE1L1 and TSL262 / ラインセンサ(反射光量を AD変換) / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER EN-IE2 400 / 光学式 /	4輪 直径27mm 幅11mm 4輪 直径27mm 幅11mm	135x110x27[mm] 130[g]	Keil C solidwork s/Altium Designer Summer 09	weight method
RT016	Ultimate Pico(English) Liou,Fong-Chun / Cheng,Chien Lunghwa University of Science and Technology	メカ:1 month /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] /Hyperion 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:10 [個] / QRE1113GR / ラインセンサ(反射光 量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER / 光学式 /	4輪 直径27mm 幅11mm 4輪 直径27mm 幅11mm	170x120x16[mm] 146[g]	KeilC Solidwork s 2013	Weight method
RT017	R.A(English) Chiew Shao Xiang Besfer 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:6	ARM系 /STmicro STM32F405 168[MHz] /256[kB] /92[kB] /0[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/8.4[V]/200[mAh] /hobbyking CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Fauhlhaber Faulhaber 無し	赤外線センサ:7 [個] / Everlight IR7393C / 距離センサ(反射光量を AD変換) / エンコーダ:2 [個] / Fauhlhaber / 磁 気式 / built in	4輪 直径25mm 幅14mm 補助輪なし	120x120x25[mm] 92[g]	keil solliworks	Follow the line

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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
RT018	Flash:RT(English) Chan Wei Hao 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:6	ARM系 /STmicro stm32F405 168[MHz] /512[kB] /96[kB] /0[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/200[mAh] /HobbyKing CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber ZXMHC3F381 無し	赤外線センサ:8 [個] / TAOS / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / proximity ジャイロセンサ:1 [個] / Invensense ICM20689 / デジタル値出力型 / SPI bus	4輪 直径25mm 幅15mm 補助輪なし	125x135x25[mm] 88[g]	keil Solidwork s and Eagle	トレース コース記憶 なし
RT019	Excel:RT-1(English) Khiew Tzong Yong Institute of Technical Education	メカ:2 weeks /オリジナル 設計機体 電気:2 weeks /オリジナ ルプリント基板 ソフト:2 weeks	ARM系 /STmicro 415 84[MHz] /1000[kB] /192[kB] /0[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/450[mAh] /hobbyking CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / didel ZXMHC3F81N8 無し	赤外線センサ:12 [個] / Sharp/GP2S700 / 距離センサ(反 射光量をAD変換) / photointerrupter ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / デジタル値出力型 / accelerometer and gyroscope エンコーダ:2 [個] / AS5040 / 磁気 式 / Magnetic encoder with diametric magnet	4輪 直径22mm 幅8mm 補助輪なし	170x160x22[mm] 110[g]	Keil AutoCAD /Solidwor ks/EAGL E	トレース コース記憶 あり
RT020	Diligent3(English) Meng Weilin Institute of Technical Education	メカ:6 /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] /256[kB] /198[kB] /0[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/8.4[V]/200[mAh] /HobbyKing LiPo/ 2 [セルor 本]/8.4[V]/200[mAh] /hobbyking	DCモータ 2 [個] / Faulhaber ZXMHC3F381 DCモータ 1 [個] / maxon	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] / InvenSense / デジタル値出力型 / serial interface エンコーダ:2 [個] / Faulhaber / 磁 気式 /	4輪 直径25mm 幅14mm 補助輪なし	160x130x25[mm] 115[g]	Keil solidwork s	トレース コース記憶 なし
RT021	ChenYi(English) ChenYi Ngee Ann Poly	メカ:2 mth /オリジナル設 計機体 電気:3 mth /オリジナル プリント基板 ソフト:4mth	ARM系 /STmicro stm32f1 64[MHz] /512[kB] /64[kB] /0[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/8[V]/280[mAh]/ HobbyKing CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber 1724 ZXMC3A18 無し	赤外線センサ:7 [個] / Optek OP 165/T1 TSL262 / 距離センサ(反射 光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / Faulhaber IE256 / 磁気式 /	4輪 直径24mm 幅10mm 補助輪なし	130x120x24[mm] 120[g]	Eclipse IronCad/ CadStar	No name
RT022	Ning3(English) Ng Beng Kiat Ngee Ann Poly	メカ:2mth /オリジナル設 計機体 電気:2mth /オリジナルブ リント基板 ソフト:3mth	ARM系 /STmicro stm32f4 64[MHz] /1024[kB] /128[kB] /0[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/8[V]/280[mAh]/ HobbyKing CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber 15S24 DRV8835 無し	赤外線センサ:16 [個] / Kingsbright KP-1608F3C/KP-1608P1C / 距離 センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense/MPU6000 / デジタル値 出力型 / 3-axis gyro/3-axis accelerometer エンコーダ:2 [個] / Faulhaber/IE200 / 磁気式 /	2輪 直径24.5mm 幅10mm 補助輪なし	160x160x24.5[mm] 108[g]	Eclipse IronCad/ CadStar	No name
RT023	Jehu 2(English) David Otten Massachusetts Institute of Technology	メカ:2 years /オリジナル 設計機体 電気:2 years /オリジナル プリント基板 ソフト:2 years	PIC系 /MICROCHIP dsPIC33EP512MC 806 60[MHz] /178[kB] /26[kB] /256[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh] /Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MicroMo ZXMHC3F381N8 MOSFET H-Bridge 無し	赤外線センサ:1 [個] / Hamamatsu S3274 PSD / ラインセンサ(反射光 量をAD変換) / a PSD sensor is used for line sensing ジャイロセンサ:1 [個] / MAX21003 / デジタル値出力型 / dual-axis digital output gyroscope エンコーダ:1 [個] / MicroMo IE2- 512 / 磁気式 / integrated with the drive motor その他:1 [個] / Analog Devices ADXL345 / assist with distance measurement	4輪 直径22.9mm 幅8.5mm 補助輪なし	51x143.5x57.5[mm] 100[g]	MPLAB X IDE Cadkey, PADS	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/ROM/ RAM/DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
RT024	Lamborghini(English) Andrés Bercovich/Cristian Hewstone/Eugenio Herrera UTFSM-PUC, CHILE	メカ:1 year /オリジナル設計機体 電気:1 year /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:2 years	ARM系 /Atmel MK20DX256 96[MHz] /256[kB] /64[kB] /2[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.2[V]/240[mAh] /China CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / China TB6612fng 無し	赤外線センサ:8 [個] / Fairchild QRE1113GR / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) / エンコーダ:2 [個] / Infineon TLE4946-2K / 磁気式 /	2輪 直径23mm 幅8mm 補助輪なし	140x120x40[mm] 100[g]	Arduino Inventor / Eagle	トレース コース記憶 あり
RT025	ロボ2号(ロボニゴウ) 山本 健一 明星大学飯島研究室	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か月	RX系 /Renesas RX63N 96[MHz] /1000[kB] /128[kB] /1000000[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/7.4[V]/120[mAh] /HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon motor 無し	赤外線センサ:4 [個] / コーデンシ製 フォトトランジスタST-1KL3A / 距離 センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径11mm 幅9mm 補助輪なし	100x100x100[mm] 200[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
RT026	TISK(ティーアイエスケイ) 高田 泰佑 芝浦工業大学SRDC	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 /プリント基 板	ARM系 /STmicro STM32F103R ET6 64[MHz] /512[kB] /64[kB] /512[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/12[V]/1300[mAh] /HYPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / oriental moter 無し	赤外線センサ:9 [個] / RPR-220 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径44mm 幅7.5mm 補助輪なし	150x150x85[mm] 750[g]	eclipse	トレース コース記憶 なし
RT027	NAMAWASABI(ナマワサビ) 小池 一輝 芝浦工業大学SRDC	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 /オリジナル プリント基板	ARM系 /STmicro STM32F103RTC 72[MHz] /128[kB] /64[kB] /128[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh] /hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / S.T.L.JAPAN tb6612fng 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) /	2輪 直径40mm 幅5mm 補助輪なし	143x150x63[mm] 240[g]	Eclipse eagle	トレース コース記憶 なし
RT028	もじゃ号(モジャゴウ) 石井 拓海 芝浦工業大学SRDC	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 /キット、そ の他	ARM系 /STmicro STM32F103RET6 72[MHz] /512[kB] /64[kB] /512[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/12[V]/1300[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 無し	赤外線センサ:9 [個] / RPR220 / ラ インセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径44mm 幅7.5mm 補助輪なし	150x150x85[mm] 750[g]	Eclipse Autodesk Inventer	トレース コース記憶 なし
RT029	オオフチ1号(オオフチイチゴウ) 大淵 陽 芝浦工業大学SRDC	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 /プリント基板 ソフト:1週間	ARM系 /STmicro STM32fret6 72[MHz] /512[kB] /64[kB] /512[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/12[V]/1300[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 無し	赤外線センサ:9 [個] / RPR226 / 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	150x150x85[mm] 750[g]	eclipse auto desk inventer	トレース コース記憶 なし
RT030	B-trace 01(ビートレース ゼロワン) 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
RT031	ロボずきんちゃん(ロボズキンチャ ン) 伊藤 寛子 渋谷教育学園幕張中学校電気部	メカ:2015.7~ /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:2016.10~	PIC系 /MICROCHIP PIC18F1320 40[MHz] /8[kB] /0.256[kB] /0.256[kB]	その他/ 6 [セルor 本]/6.0[V]/1900[mAh] /Panasonic CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / タミヤ 無し	赤外線センサ:2 [個] / ローム社 RPR-220 / 距離センサ(反射光量 をAD変換) /	2輪 直径50mm 幅25mm 1輪 直径10mm 幅10mm	220x80x100[mm] 500[g]	MPLAB	トレース コース記憶 なし
RT032	ポーノくん(ポーノクン) 大野 隆輔 渋谷教育学園幕張中学校電気部	メカ:2週間 /オリジナル設 計機体 電気:3ヶ月 /ユニバーサ ル基板 ソフト:3ヶ月	PIC系 /MICROCHIP dsPIC30F4013 40[MHz] /2048000[kB] /2048000[kB] /8[kB]	NiMH/ 6 [セルor 本]/5[V]/1900[mAh]/ パナソニック NiMH/ 6 [セルor 本]/7.2[V]/1900[mAh] /パナソニック	DCモータ 2 [個] / マブチモーター TA7291P 無し	赤外線センサ:9 [個] / RPR220 / ラ インセンサ(反射光量を2値化変換) /	2輪 直径5.5mm 幅2.2mm 1輪 直径2.5mm 幅1.2mm	175x150x90[mm] 320[g]	マイク ロ チップ	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/ROM/ RAM/DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
RT033	長工ST(チョウコウエステー) 大井 準 長野県工科短期大学校	メカ:2ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2ヶ月 /キット、その他 ソフト:2ヶ月	ARM系 /Texas Instruments AM1808 300[MHz] /16000[kB] /64000[kB] /16000000[kB]	その他/1 [セルor本]/7.4[V]/2200[mAh]/LEGO CPU関係と共用	DCモータ2 [個] / LEGO 無し	可視光センサ:3 [個] / LEGO / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径80mm 幅15mm 補助輪なし	200x150x120[mm] 750[g]	GCC	トレース コース記憶 なし
RT034	ギャラボリー(ギャラボリー) 深井 優	メカ:5か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:5か月 /プリント基板 ソフト:5か月	PIC系 /MICROCHIP PIC24FJ64GA004 10[MHz] /64[kB] /8[kB] /64[kB]	LiPo/ 2 [セルor本]/7[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:9 [個] / GENIXTEK CORP、TPR-105 / 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] / ST、L3GD20 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / MAXON、MR、228181 / 磁気式 /	2輪 直径16mm 幅10mm 補助輪なし	160x180x50[mm] 260[g]	MPLAB IDE CSIEDA5	トレース コース記憶 なし
RT035	はやぶさII(ハヤブサツー) 青木 弓子	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:1ヶ月	その他 /STMicroelectronics F401RE 84[MHz] /0[kB] /96[kB] /512[kB]	LiPo/ 1 [セルor本]/11.1[V]/2200[mAh]/Ω MATCHED CPU関係と共用	DCモータ2 [個] / Pololu 無し	赤外線センサ:11 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / Pololu / 磁気式 /	2輪 直径42mm 幅15mm 補助輪なし	160x200x120[mm] 850[g]	mbed AUTOCA D	トレース コース記憶 なし
RT036	ワイズパンサー I(ワイズパンサー) 坂本 亮賢 東京電機大学 ロボット研究会	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	ARM系 /STmicro STM32F405RG76 168[MHz] /1000[kB] /192[kB] /0[kB]	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 BD65496MUV 無し	赤外線センサ:6 [個] / Letex Technology 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] / BOSCH BMI160 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AMS AS5047P / 磁気式 /	4輪 直径27mm 幅10mm 補助輪なし	77x170x28[mm] 80[g]	CoIDE DesignSp ark PCB	トレース コース記憶 あり
RT037	サイコ(サイコ) 中里 紀之 東京電機大学 ロボット研究会	メカ:不明 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:10日 /キット、その他 ソフト:不明	AVR系 /Atmel ATmega328P 8[MHz] /32[kB] /1[kB] /1[kB]	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/450[mAh]/ORION LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/450[mAh]/ORION	DCモータ2 [個] / タミヤ 無し	赤外線センサ:6 [個] / Letex Technology / ラインセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径35mm 幅15mm 補助輪なし	100x100x50[mm] 230[g]	AVR Studio KiCad	トレース コース記憶 なし
RT038	セイゴ(セイゴ) 鈴木 遥華 東京電機大学 ロボット研究会	メカ:1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(オリジナル設計) ソフト:6か月	ARM系 /Atmel ATmega168p 0~20[MHz] /16[kB] /1[kB] /512[kB]	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/360[mAh]/Tahmazo CPU関係と共用	DCモータ2 [個] / Tamiya BD6222HFP-TR 無し	赤外線センサ:6 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) / エンコーダ:2 [個] / AMS / 磁気式 /	2輪 直径30mm 幅10mm 2輪 直径30mm 幅10mm	100x140x40[mm] 240[g]	AVR Studio KICAD	トレース コース記憶 なし
RT039	Terrestrial-0(テレストリアルゼロ) 朝原 元夢	メカ:2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:3か月	ARM系 /STmicro Cortex-M4 72[MHz] /64[kB] /16[kB] /0[kB]	LiPo/ 2 [セルor本]/7.2[V]/120[mAh]/turnigy CPU関係と共用	DCモータ2 [個] / STL株式会社 TA7291p(東芝) 無し	赤外線センサ:34 [個] / RPR-200(Rohm) / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-9250 / デジタル値出力型 / 3軸加速度も計測可能	2輪 直径24mm 幅8mm 1輪 直径10mm 幅4mm	150x160x50[mm] 90[g]	mbedオン ラインコン パイラ solidwork s	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／ROM／ RAM／DataROM	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	駆動輪／補助 輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
RT040	熱海2(アタミ ツー) 沖野 友亮 立命館大学ロボット技術研究会	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	ARM系 /STmicro STM32F303K8T6 64[MHz] /64[kB] /16[kB] /0[kB]	LiPo/ 2 [セルor本] /7.4[V] /360[mAh] /OK模型 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber ROHM製 BD6222HFP-TR 無し	赤外線センサ:7 [個] / スタンレー電気 PS1101W / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / あえて可視光LEDで照らすことで、人の目の分光感度に近づけないかと実験中です。ジャイロセンサ:1 [個] / STMicroelectronics L3GD20 / デジタル値出力型 / 特になし。エンコーダ:2 [個] / Faulhaber IE2-512 / 磁気式 / 特になし。	2輪 直径24mm 幅10mm 補助輪なし	90x140x40[mm] 125[g]	GCC 基板CAD: MBE, 機械CAD: Onshape	トレース コース記憶 あり
RT041	Ater(アーテル) 幸地 良太 立命館大学ロボット技術研究会	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:1ヶ月	ARM系 /STmicro STM32F303K8T6 72[MHz] /64[kB] /16[kB] /0[kB]	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 TB6612FNG 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] / MPU-9250 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / IE2-512 / 磁気式 /	4輪 直径24.5mm 幅10mm 補助輪なし	108.5x106x25[mm] 135[g]	COIDE INVENTOR, EAGLE	トレース コース記憶 なし
RT042	RamRider(ラムライダー) 鹿野 貴裕 立命館大学ロボット技術研究会	メカ:2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:2ヶ月	ARM系 /STmicro STM32F405RG 168[MHz] /1000[kB] /196[kB] /0[kB]	LiPo/ 2 [セルor本] /8.3[V] /180[mAh] /TURNIGY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber TB6612 無し	赤外線センサ:5 [個] / TSKS5400S&TEKT5400S / 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:2 [個] / IE2-100 / 磁気式 / その他:2 [個] / LBR-127 / マーカーセンサー	4輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし	120x126x25[mm] 130[g]	GCC Eagle, Inventor	トレース コース記憶 あり
RT043	sol fantasista(ソル ファンタジスタ) 森田 崇文 立命館大学ロボット技術研究会	メカ:1週間 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1週間 /オリジナルプリント基板 ソフト:1週間	ARM系 /STmicro STM32F303K8T6 最大72[MHz] /64[kB] /12[kB] /4[kB]	LiPo/ 2 [セルor本] /7.4[V] /1300[mAh] /部にあるものを用います。 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / IMON TB6612FNG 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] / MPU9250 / 未実装 エンコーダ:2 [個] / フォトインタラプタで自作 / 光学式 /	2輪 直径30mm 幅10mm 2輪 直径30mm 幅10mm	160x140x60[mm] 300[g]	秋月開発 ソフト EAGLE	トレース コース記憶 なし
RT044	Overture(オーヴァーチュア) 片山 裕太 立命館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
RT045	初日の出(ハツヒノデ) 本田 卓 立命館大学ロボット技術研究会	メカ:2週間 /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:10日	ARM系 /STmicro ARM®32-bit Cortex®-M4 CPU with FPU 72[MHz] /64[kB] /16[kB] /0[kB]	LiPo/ 2 [セルor本] /7.4[V] /360[mAh] /tamazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / S.T.L.JAPAN TB6612FNG TOSHIBA 無し	赤外線センサ:7 [個] / GENIXTEK CORP TPR-105F / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / Umemoto LLC MPU-6050 / デジタル値出力型 /	4輪 直径26mm 幅11mm 補助輪なし	10x15x5[mm] 300[g]	mbet KiCad	トレース コース記憶 なし
RT046	Re物理(リアルパートブツリ) 門野 広大 立命館大学ロボット技術研究会	メカ:一か月 /オリジナル設計機体 電気:一か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:一か月	ARM系 /STmicro stm32f303k8t6 72M[MHz] /64[kB] /16[kB] /0[kB]	LiPo/ 2 [セルor本] /7.4[V] /360[mAh] /Tahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / S.T.L.JAPAN TB6612FNG 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] / MPU9250 /	4輪 直径25mm 幅7mm 補助輪なし	97.550x96.500x43[mm] 200[g]	m-bed kicad	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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
RT047	うなぎちゃん(ウナギちゃん) 前川 由依 青山学院大学	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
RT048	走ルンです(ハシルンデス) 土橋 徹平 青山学院大学	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	AVR系 /Atmel ATmegaU4 16[MHz] /32[kB] /2.5[kB] /1[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/240[mAh ]/HYPERION LiPo/ 2 [セルor 本]/11.1[V]/240[mAh ]/HYPERION	ステッピングモータ 2 [個] / 多摩川精 機 無し	赤外線センサ:8 [個] / GENIXTEK CORP. TPR-105F / ラインセン サ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / 村田製作所 ENC-03R / AD変換して取込む /	2輪 直径53mm 幅7mm 補助輪なし	160x140x85[mm] 650[g]	ArduinoID E	トレース コース記憶 なし
RT049	TKGたらこすば(ティーケージータラ コスバ) 堀江 真太 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	AVR系 /Atmel ATMEGA328P 16[MHz] /32[kB] /2[kB] /1[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/1100[mAh ]/STL株式会社 CPU関係と共用	DCモータ 1 [個] / マブチ TOSHIBA TA7291P RCサーボモータ 1 [個] / Tower Pro	赤外線センサ:6 [個] / GENIXTEK CORP. TPR-105F / ラインセンサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径55mm 幅25mm 2輪 直径55mm 幅25mm	190x170x97[mm] 390[g]	Arduino IDE	トレース コース記憶 あり
RT050	NX-WW 白風(ニャンパックスダブ リュダブリュ シラカゼ) 出射 幹也 青山学院大学MebiAsエンジニアリ ング愛好会	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
RT051	ブルファンゴ(ブルファンゴ) 金安 雄大 新潟コンピュータ専門学校	メカ:2年 /グループの標 準設計機体、キット、その 他 電気:2年 /キット、その他 ソフト:1年	RX系 /Renesas RX62T 10[MHz] /128[kB] /128[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/120[mAh ]/HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / マクソン 無し	赤外線センサ:7 [個] / シャープ / 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10mm 補助輪なし	140x140x40[mm] 180[g]	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記憶 あり
RT052	シルバーフレーム(シルバーフレーム) 内藤 修太郎 新潟コンピュータ専門学校	メカ:2年 /グループの標 準設計機体、キット、その 他 電気:2年 /キット、その他 ソフト:1年	RX系 /Renesas RX62T 10[MHz] /128[kB] /128[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/120[mAh ]/HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / マクソン 無し	赤外線センサ:7 [個] / SHARP / 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10mm 補助輪なし	140x140x40[mm] 180[g]	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記憶 あり
RT053	ブラック(ブラック) 小澤 等 銀座商店街	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週間 /ユニバーサ ル基板 ソフト:3ヶ月	PIC系 /MICROCHIP 16F876A 20[MHz] /8[kB] /0.35[kB] /0.25[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/300[mAh ]/DockeyPower 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18mm 補助輪なし	180x175x30[mm] 255[g]	MPLAB	トレース コース記憶 なし
RT054	黄金鯉7(オウゴンアジセブン) 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:1週間	PIC系 /MICROCHIP dsPIC30F4012 96[MHz] /16[kB] /2[kB] /1[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh] /Tahmazo LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/240[mAh ]/Tahmazo	DCモータ 2 [個] / マクソン 東芝 TB6643KQ 無し	赤外線センサ:6 [個] / 浜松ホトニ クス S7136 TPR-105F / 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) /	4輪 直径22mm 幅20mm 補助輪なし	240x170x50[mm] 300[g]	MPLAB	トレース コース記憶 なし
RT055	天秤19(テンビンジュウキュウ) 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]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/550[mAh] /HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon 型番 4AM12 メー カ HITACHI 無し	赤外線センサ:7 [個] / 浜松フォトニ クス, S7136 / ラインセンサ(反射光 量を2値化変換) /	2輪 直径22mm 幅20mm 補助輪なし	180x180x30[mm] 260[g]	MPLAB IDE,HI- TECH C	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/ROM/ RAM/DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
RT056	Dolly'16R(ドリージュウロクアール) 大貫 篤 神奈川県立生田高校 パソコン研究部	メカ:一か月 /オリジナル 設計機体 電気:一か月 /オリジナル プリント基板 ソフト:三か月	PIC系 /MICROCHIP PIC32MX250F128 D 64[MHz] /128[kB] /32[kB] /64[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/180[mAh ]/TURNIGY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER TOSHIBA TB6612FNG 無し	赤外線センサ:8 [個] / TPR-105F / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / STMicro L3GD20 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER IE2-16 / 磁気式 /	2輪 直径60mm 幅25mm 補助輪なし	108x140x60[mm] 253[g]	MPLAB XC32 + テ キストエ ディタ JW_GAD, MBE	トレース コース記憶 あり
RT057	オコジョ(オコジョ) 浅野 俊昭 千葉県立館山総合高等学校	メカ:14day /グループの 標準設計機体、キット、そ の他 電気:14day /オリジナル プリント基板 ソフト:0	その他 /リレー シーケンス 0 0[MHz] /0[kB] /0[kB] /0[kB]	アルカリ乾電池/ 6 [セルor 本]/6[V]/0[mAh]/各 社 CPU関係と共用	DCモータ 3 [個] / 田宮 なし DCモータ 1 [個] / 田宮	赤外線センサ:5 [個] / オムロン、 EE-SB5 / ラインセンサ(反射光量を 2値化変換) /	4輪 直径30mm 幅15mm 補助輪なし	230x230x120[mm] 250[g]	リレー シーケ ンス制 御の ため未 使用 オート	リレーシー ケンス制御
RT058	武甲_4(ブコウヨン) 加藤 諒也 秩父農工科学高等学校	メカ:3ヶ月 /グループの標 準設計機体、キット、その 他 電気:2ヶ月 /オリジナル プリント基板 ソフト:6ヶ月	SH系 /Renesas SH7125 48[MHz] /8[kB] /8[kB] /0[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh] /ハイペリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / マクソン 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) / エンコーダ:2 [個] / マクソン // モータに付属	4輪 直径25mm 幅13mm 補助輪なし	160x125x25[mm] 150[g]	RENESAS 開発ソフト	無し
RT059	武甲_2(ブコウニ) 杉田 裕樹 秩父農工科学高等学校	メカ:4ヶ月 /グループの標 準設計機体、キット、その 他 電気:3ヶ月 /オリジナル プリント基板	PIC系 /microchip dsPIC30F4012 64[MHz] /16[kB] /2[kB] /1[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/550[mAh ]/hyperion CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / マクソン 無し	赤外線センサ:8 [個] / 浜松フォトニ クス / ラインセンサ(反射光量を2 値化変換) /	4輪 直径22mm 幅15mm 補助輪なし	180x170x45[mm] 564[g]	MPLAB C30	無し
RT060	スカイレイカー2型(スカイレイカー ニガタ) 伊藤 ひさし	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
RT061	シリコン・スピリット(零号機)(シリコ ン・スピリット ゼロゴウキ) 松田 正裕	メカ: 不明(2000年頃から断 続的に製作) /オリジナル 設計機体 電気: 不明(2000年頃から 断続的に製作) /ユニバー サル基板(オリジナル設 計)	H8系 /Renesas H8/3069F 25[MHz] /512[kB] /16[kB] /128[kB]	アルカリ乾電池/ 6 [セルor 本]/9[V]/0[mAh]/不 明 アルカリ乾電池/ 2 [セルor 本]/3[V]/0[mAh]/不 明	DCモータ 2 [個] / タミヤ パワーMOS FETに よるディスクリット (2SJ471、2SK3142) 無し	赤外線センサ:8 [個] / TPR-105 F / ラインセンサ(反射光量を2値化 変換) /	2輪 直径35mm 幅15mm 1輪 直径25mm 幅12mm	220x186x170[mm] 1000[g]	自作仮想 機械、自 作言語 (の予定、 製作中) 使用せず	トレース コース記憶 なし
RT062	akaruihoshi(アカレイホシ) 中橋 和也	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
RT063	エンデバー2016(エンデバーニセ ンジュウロク) 野口 幸江	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週間	ARM系 /Atmel ATmega328 20[MHz] /1[kB] /2[kB] /32[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/450[mAh ]/ハイペリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / タミヤ 東芝 TB6612FNG 無し	赤外線センサ:8 [個] / 浜松フォトニ クス S7136 / デジタル値出力距離 センサ /	2輪 直径45mm 幅20mm 補助輪なし	130x100x50[mm] 500[g]	Arduino IDE	トレース コース記憶 なし
RT064	RS-100(アールエスヒャク) 遠藤 隆記 極東技術結社	メカ:設計中のため未定 / グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:設計中のため未定 /オリジナルプリント基板 ソフト:作成前のため未定	ARM系 /STmicro STM32F303K 8T6 72MHz[MHz] /0[kB] /16[kB] /64[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/350[mAh] /未定 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明(ジャンク品) 未定 DCモータ 1 [個] / 不明(ジャンク品)	赤外線センサ:4 [個] / 未定 / ライ ンセンサ(反射光量をAD変換) /	4輪 直径25mm 幅11mm 補助輪なし	120x140x30[mm] 150[g]	MBED PCBE	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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
RT065	ロボテナショップ営業車(ロボテナショップエイギョウシャ) 黒川 旭 ロボテナショップ	メカ:3日 /オリジナル設計 機体 電気:3日 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:10日	AVR系 /Atmel ATMega328P 16[MHz] /32[kB] /2[kB] /1[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/300[mAh] /DUALSKY CPU関係と共用	DCモータ2 [個] / 不明 L293D 無し	赤外線センサ:4 [個] / シャープ、 GP2S700 / ラインセンサ(反射光量 をAD変換) / エンコーダ:1 [個] / アルファ技研、 REL18-100AN / 光学式 /	2輪 直径20mm 幅10mm 補助輪なし	150x100x40[mm] 300[g]	Arduino開 発環境 TinkerCA D、PCBE	トレース コース記憶 あり
RT066	東洋島7段(トヨシマナナダン) 岩村 謙一 東洋大学川越文化団体連合ロボッ ト研究会	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 /ユニバーサ ル基板(オリジナル設計)	SH系 /Renesas SH-7125 50[MHz] /128[kB] /8[kB] /128[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/7.4[V]/320[mAh] /HYPERION CPU関係と共用	DCモータ2 [個] / maxon BD6222HFP 無し	赤外線センサ:11 [個] / TLN101A (東芝),S7136(浜松ホトニクス) / ラ インセンサ(反射光量 / ラインセン サ(反射光量を2値化変換) /	4輪 直径23.5mm 幅11mm 補助輪なし	160x150x30[mm] 220[g]	RENESAS 開発ソフト AutoCAD mechanic al	トレース コース記憶 なし
RT067	1号!(イチゴウ) 田南 吉章 東洋大学川越文化団体連合ロボッ ト研究会	メカ:1週間 /オリジナル設 計機体 電気:2週間 /オリジナル プリント基板 ソフト:2ヶ月	SH系 /Renesas SH7125 50[MHz] /128[kB] /8[kB] /128[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh] ]/Tahmazo CPU関係と共用	DCモータ2 [個] / maxon 無し	赤外線センサ:10 [個] / TLN101A (東芝),S7136(浜松ホトニクス) / ラ インセンサ(反射光量を2値化変換) / エンコーダ:2 [個] / MES-6- 125PST16C(マイクロテックラボラト リー) / 光学式 /	2輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし	153x145x27[mm] 250[g]	RENESAS 開発ソフト AutoCAD, Eagle	トレース コース記憶 あり
RT068	兜II(カブトツー) 柳下 泰成 東洋大学川越文化団体連合ロボッ ト研究会	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ヵ月	SH系 /Renesas SH7125 50[MHz] /128[kB] /8[kB] /128[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/360[mAh] ]/Tahmazo CPU関係と共用	DCモータ2 [個] / MAXON BD6222HFP 無し	赤外線センサ:9 [個] / 東芝 TLN101A ,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] / MAXON / 光学 式 /	4輪 直径23.5mm 幅11mm 補助輪なし	156x157x25[mm] 180[g]	RENESAS 開発ソフト AutoCAD	トレース コース記憶 なし
RT069	チャック・ノリス(チャックノリス) 関 柊哉 日本工業大学マイクロコンピュータ 研究部	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:1ヵ月	PIC系 /MICROCHIP dspic30f4012 96[MHz] /2048[kB] /1024[kB] /1.024[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh] ]/thmazo CPU関係と共用	DCモータ2 [個] / macon TB6643KQ 無し	赤外線センサ:8 [個] / N101A / ラ インセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径22mm 幅20mm 2輪 直径22mm 幅20mm	135x160x45[mm] 250[g]	mplab x	トレース コース記憶 なし
RT070	ミ(クスイー) 五十嵐 太一 日本工業大学マイクロコンピュータ 研究部	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(オリジナル設計) ソフト:1ヶ月	PIC系 /MICROCHIP dsPIC30F4012 96[MHz] /2048[kB] /1024[kB] /2[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/360[mAh] ]/Thamazo LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh] ]/Thamazo	DCモータ2 [個] / マクソンモータ MP4207 無し	赤外線センサ:7 [個] / ジャンク / /	2輪 直径25mm 幅18mm 補助輪なし	150x122x50[mm] 450[g]	MPラボ	トレース コース記憶 なし
RT071	ゴールド(ゴールド) 永峰 義人 狭山工業高校メカトロ研究部	メカ:六ヶ月 /グループの 標準設計機体、キット、そ の他 電気:六ヶ月 /キット、そ の他 ソフト:六ヶ月	PIC系 /MICROCHIP 16F876A 20[MHz] /8[kB] /0.35[kB] /0.25[kB]	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 TB6643KQ 無し	赤外線センサ:8 [個] / 浜松フォトニ クス, S7136 / ラインセンサ(反射光 量を2値化変換) /	2輪 直径21mm 幅9.5mm 補助輪なし	175x121x35[mm] 260[g]	MPLAB	トレース コース記憶 なし
RT072	シルバー(シルバー) 玉井 悠也 狭山工業高校メカトロ研究部	メカ:六ヶ月 /グループの 標準設計機体、キット、そ の他 電気:六ヶ月 /キット、そ の他 ソフト:六ヶ月	PIC系 /MICROCHIP 16F876A 20[MHz] /8[kB] /0.35[kB] /0.25[kB]	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 TB6643KQ 無し	赤外線センサ:8 [個] / 浜松フォトニ クス,S7136 / ラインセンサ(反射光 量を2値化変換) /	2輪 直径21mm 幅9.5mm 補助輪なし	175x121x36[mm] 260[g]	MPLAB	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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
RT073	かめかめ号(カメカメゴウ) 池亀 大樹 埼玉県立新座総合技術高等学校	メカ:2ヶ月 / グループの 標準設計機体、キット、そ の他 電気:2ヶ月 / ユニバーサ ル基板 ソフト:2ヶ月	PIC系 /MICROCHIP DSPIC30F4012 96[MHz] / 48[kB] /2.48[kB] /1.24[kB]	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 TOSHIBA、 TB6643KQ 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22mm 幅20mm 補助輪なし	2500x1800x500[mm] 285[g]	MPLAB IDE	トレース コース記憶 なし
RT074	かじゅまる(カジュマル) 梶 祐一郎 埼玉県立新座総合技術高等学校	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	PIC系 /Renesas R5F52206BDFM 20[MHz] / 256[kB] /16[kB] / 0[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.7[V]/550[mAh] /HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Maxon 4AM12 HITACHI 無し	赤外線センサ:6 [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20mm 補助輪なし	180x180x45[mm] 260[g]	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記憶 なし
RT075	drop(ドロップ) 渡部 森太 埼玉県立新座総合技術高等学校	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ヶ月 / オリジナル プリント基板	RX系 /Renesas R5F52206BDFM 20[MHz] / 250[kB] /16[kB] / 0[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/320[mAh] /HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON TB66K9 TOSHIBA 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22mm 幅20.5mm 補助輪なし	200x155x40[mm] 240[g]	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記憶 なし
RT076	yuremon Ra2.0(ユレモンアール エーニイテンゼロ) 渡部 翔太 埼玉県立新座総合技術高等学校	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	RX系 /Renesas R5F52206BDFM 20[MHz] / 256[kB] /16[kB] / 0.25[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/400[mAh] /HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / maxon TB6643KQ TOSHIBA 無し	赤外線センサ:8 [個] / 浜松フォトニ クス.S7136 / ラインセンサ(反射光 量を2値化変換) /	4輪 直径20mm 幅22mm 補助輪なし	180x175x50[mm] 355[g]	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記憶 なし
RT077	oh! 瑠美(オオツルミ) 波田 泰樹 埼玉県立新座総合技術高等学校	メカ:7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:結構	RX系 /Renesas R5F52206BDFM 20[MHz] / 256[kB] /16[kB] / 0[kB]	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 TB66KQ TOSHIBA 無し	赤外線センサ:8 [個] / 浜松フォトニ クス S7136 / ラインセンサ(反射光 量を2値化変換) /	2輪 直径22.0mm 幅20.0mm 補助輪なし	220x220x40[mm] 350[g]	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記憶 なし
RT078	蟻狩り(アリガリ) 有賀 陸 埼玉県立新座総合技術高等学校	メカ:2ヶ月 / グループの標 準設計機体、キット、その 他 電気:2ヶ月 / ユニバーサ ル基板 ソフト:2ヶ月	PIC系 /MICROCHIP 30F4012 96[MHz] / 48[kB] /2048[kB] /1024[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/550[mAh] /HYPERION LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1100[mA h]/HYPERION	DCモータ 2 [個] / maxon 4AM12 TOSHIBA 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22mm 幅20.5mm 補助輪なし	224x154x50[mm] 331[g]	MALAB IDE,C-30 なし	トレース コース記憶 なし
RT079	ライト(ライト) 松嶋 祐樹 埼玉県立新座総合技術高等学校 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:3ヶ月 / ユニバーサ ル基板(オリジナル設計) ソフト:1週間	PIC系 /MICROCHIP DSPIC30F4012 96[MHz] / 48[kB] /2048[kB] / 1[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/750[mAh] /HYPERION LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/360[mAh] /HYPERION	DCモータ 2 [個] / maxon TOSHIBA 無し	赤外線センサ:8 [個] / 浜松フォトニ クス S7136 / ラインセンサ(反射光 量を2値化変換) /	2輪 直径22mm 幅20mm 補助輪なし	140x150x40[mm] 270[g]	C30 無し	トレース コース記憶 なし
RT080	Sehnsucht(ゼーンズフト) 黒澤 舞 埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械部	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:1か月	PIC系 /MICROCHIP dsPIC30F4012 96[MHz] / 48[kB] /2[kB] / 1[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/320[mAh] /HYPERION LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh] /Tahmazo	DCモータ 2 [個] / maxon TB6643KQ 無し	赤外線センサ:7 [個] / S7136 / ライ ンセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径23mm 幅20mm 補助輪なし	190x184x35[mm] 270[g]	MPLAB	トレース コース記憶 なし
RT081	黒熊 V01(クマモン ブイゼロワン) 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: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:1か月	PIC系 /MICROCHIP dsPIC30F4012 96[MHz] / 48[kB] /2[kB] / 1[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/320[mAh] /HYPERION LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh] /Tahmazo	DCモータ 2 [個] / maxon TB6643KQ 無し	赤外線センサ:10 [個] / S7136 / ラ インセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径22mm 幅13mm 補助輪なし	273x165x35[mm] 290[g]	MPLAB	トレース コース記憶 なし
RT082	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OB	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	H8系 /Renesas H8-3694F 20[MHz] / 32[kB] /2[kB] / 0[kB]	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	赤外線センサ:10 [個] / 浜松トニ クス / デジタル値出力距離センサ /	2輪 直径52mm 幅8mm 補助輪なし	110x150x105[mm] 692[g]	GCC	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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
RT083	セブン(セブン) 館野 優也 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	H8系 /Renesas 3694-f 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /32[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/12[V]/360[mAh]/ Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / oriental moter SLA7073 無し	赤外線センサ:7 [個] / 浜松フォトニ クス S4286-51 / デジタル値出力距離 センサ 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	180x140x192[mm] 729[g]	GCC なし	トレース コース記憶 あり
RT084	ライオンロック(ライオンロック) 佐久間 大貴 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	H8系 /Renesas 3694-f 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /32[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/12[V]/360[mAh]/ Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / oriental moter SLA7073 無し	赤外線センサ:7 [個] / 浜松フォトニ クス S4286-51 / デジタル値出力距離 センサ 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	180x140x192[mm] 729[g]	GCC なし	トレース コース記憶 あり
RT085	さいとうれーす(サイトウレース) 斎藤 巧真 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／キット、そ の他	H8系 /Renesas 164 10[MHz] /4[kB] /4[kB] /4[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1000[mA h]/Tamazoh CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / RC 無し	可視光センサ:3 [個] / HLMP- / ラ インセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径30mm 幅10mm 補助輪なし	100x45x50[mm] 300[g]	GCC	トレース コース記憶 なし
RT086	ロボッツ津3号機(ロボッツサンゴウキ) 大津 亮二 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	H8系 /Renesas 3694-f 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /32[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/12[V]/360[mAh]/ Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / oriental moter sla7073 無し	赤外線センサ:7 [個] / 浜松フォトニ クス S4286-51 / デジタル値出力距離 センサ ラインセンサ(反射光量を 2値化変換) /	2輪 直径52mm 幅80mm 補助輪なし	180x140x192[mm] 729[g]	GCC なし	トレース コース記憶 あり
RT087	ユニバーサルキットType-R(ユニ バーサルキット ロボトレースタイ プ) 鈴木 秀和 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 /ユニバーサ ル基板(オリジナル設計) ソフト:1週間	H8系 /Renesas H8-3694 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[kB]	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 SLA7073MPRT / SanKen 無し	赤外線センサ:3 [個] / ST-1KL3A / KODENSHI / 距離センサ(反射光量 をAD変換) /	2輪 直径26mm 幅7mm 補助輪なし	110x110x70[mm] 300[g]	Best Technolo gy開発ソ フト	トレース コース記憶 なし
RT088	銀雲雀2(ギンヒバリ ツー) 山口 辰久	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	ARM系 /STmicro STM32F446RE 64[MHz] /0[kB] /128[kB] /512[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/180[mAh ]/TURNIGY CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / 不明 無し	赤外線センサ:1 [個] / STMicroelectronics VL53L0X / デ ジタル値出力距離センサ / その他:1 [個] / Omnicision 7670 / CMOSイメージセンサ	4輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	200x200x50[mm] 60[g]	GCC	トレース コース記憶 なし
RT089	recTa(レクタ) 辻本 友樹 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 STM32F411RE8 100[MHz] /0[kB] /128[kB] /512[kB]	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 TB6612FNG 無し	赤外線センサ:10 [個] / BR-127 HLD / 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] / IE2-500 / 磁気 式 /	4輪 直径24mm 幅10mm 補助輪なし	90x120x30[mm] 128[g]	mbed Inventor、 KiCad	トレース コース記憶 あり
RT090	KNCT-RT1(ケイエヌシーティーア ルティーワン) 葉山 清輝 熊本高専葉山研究室	メカ:製作期間: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5年目	SH系 /Renesas SH2-7125 12[MHz] /128[kB] /8[kB] /0[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/200[mAh] /SUNPU CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / ミニモータ1717 NEG D16805 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 / AD変換して取 込む / エンコーダ:2 [個] / モータ内蔵 / 光 学式 /	4輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし	95x150x25[mm] 105[g]	RENESAS 開発ソフト Eagle	トレース コース記憶 あり
RT091	トレ三郎(トレザブロウ) 小川 靖夫	メカ:数日間 /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:数年間	R8C/M16/M32系 /Renesas R8C36M 16[MHz] /128[kB] /10[kB] /512[kB]	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] / 多摩川精 機 STA7130 サンケン 無し	可視光センサ:8 [個] / 浜ホト+Opt. / ラインセンサ(反射光量を2値化 変換) / 赤	2輪 直径51mm 幅5mm 補助輪なし	200x170x107[mm] 670[g]	RENESAS 開発ソフト RootProC AD、 Protel	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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
RT092	AllegroModerato(アレグロモデラート) 岡崎 祥太 千葉県立船橋高等技術専門学校シ	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
RT093	鯨(マグロ) 田邊 敏人 千葉県立船橋高等技術専門学校シ ステム設計科	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
RT094	Dreamer(ドリーマー) 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	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:3ヶ月	RX系 /Renesas RX62T 96[MHz] /128[kB] /16[kB] /8000000[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/320[mAh] ]/ハイペリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / マクソンモータ ディスクリフトで構 成 無し	赤外線センサ:8 [個] / LBR127 / ラ インセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense, MPU-6500 / デジタル 値出力型 / エンコーダ:2 [個] / austriamicrosystems, AS5040 / 磁 気式 / その他:1 [個] / InvenSense, MPU- 6500 / 加速度センサ(使用するか 不明)	2輪 直径27mm 幅16mm 補助輪なし	140x148x27.5[mm] 218[g]	RENESAS 開発ソフト draftSight	トレース コース記憶 あり
RT095	preVice(プレヴィス) 岸田 貴光 電気通信大学ロボメカ工房	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 /オリジナル プリント基板 ソフト:2ヶ月	RX系 /Renesas R 5F52206BDF M 32[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/360[mAh] /robin CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / ファウルハーバー tb6614fng 無し	赤外線センサ:8 [個] / LBR-127 HLD / ラインセンサ(反射光量を AD変換) / エンコーダ:2 [個] / ファウルハー バー,IE2-400 / 磁気式 /	4輪 直径38mm 幅10mm 補助輪なし	120x150x30[mm] 150[g]	RENESAS 開発ソフト solidwork s,eagle	トレース コース記憶 あり
RT096	smiley(スマイリー) 松本 修尚 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:1週間 /オリジナル設 計機体 電気:3週間 /オリジナル プリント基板 ソフト:3週間	RX系 /Renesas RX62T 12[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[kB]	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 tb6614fng 無し	赤外線センサ:6 [個] / lbr127 / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / mpu-6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IE2-512 / 光学 式 /	4輪 直径24mm 幅11mm 補助輪なし	120x100x24[mm] 130[g]	RENESAS 開発ソフト eagle	足立法
RT097	Shirley-trial(シャーリートライアル) 松林 友大 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:1週間 /オリジナル 設計機体 電気:3週間 /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] /8[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh] /hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / HIROBO L6205D 無し	赤外線センサ:6 [個] / LBR127 / ラ インセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / RE12D100-201- 1 / 光学式 /	4輪 直径26mm 幅1.5mm 補助輪なし	12x11x2.5[mm] 130[g]	RENESAS 開発ソフト inventor,e agle	トレース コース記憶 なし
RT098	Tarbo-T01(ターボティゼロイチ) 奏 康祐 電気通信大学ロボメカ工房	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 /オリジナル プリント基板 ソフト:6ヶ月	RX系 /Renesas RX62T 96[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/120[mAh] ]/Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / portescap 無し	赤外線センサ:6 [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] / MPU6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / as5040 / 磁気 式 /	2輪 直径23mm 幅7mm 補助輪なし	115x110x25[mm] 160[g]	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記憶 あり
RT099	chicane R2(シケイン アールツー) 尾鷲 真士 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:6か月 /オリジナル設 計機体 電気:6か月 /オリジナル プリント基板 ソフト:6か月	ARM系 /STmicro STM32F303K8 72[MHz] /64[kB] /32[kB] /16[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh] /Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 1 [個] / STLjapan DCモータ 1 [個] / STLjapan	赤外線センサ:4 [個] / LBR127HLD / ラインセンサ(反射光量をAD変 換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6050 / AD変換して取込む / エンコーダ:1 [個] / COPAL RE-12D / 光学式 /	4輪 直径12mm 幅10mm 補助輪なし	150x80x100[mm] 200[g]	mbed EAGLE	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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
RT100	OPA548(オーピーエーゴーヨンハチ) 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:3ヶ月 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:2週間	RX系 /Renesas RX220 32[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[kB]	LiPo/ 6 [セルor本]/22.2[V]/240[mAh] ]/Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON OPA548 無し	赤外線センサ:2 [個] / フोटダイ オードQSD2030F / ラインセンサ(反 射光量をAD変換) / アナログ信号 を直接処理	4輪 直径30mm 幅25mm 補助輪なし	150x170x80[mm] 400[g]	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記憶 なし
RT101	viento(ヴィエント) 栗山 凌一 福井大学 からくり工房I.Sys	メカ:1年 /オリジナル設計機体 電気:6か月 /オリジナル プリント基板 ソフト:3か月	RX系 /Renesas RX631 100[MHz] /512[kB] /64[kB] /32[kB]	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/120[mAh] ]/hyperion CPU関係と共用	自作センサレス3相 ブラシレスモータ 1 [個] / なし MCP8063,DVR8835 DCモータ 2 [個] / maxon,FAULHABE	赤外線センサ:4 [個] / LBRI27 / 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 /	1輪 直径30mm 幅5mm 1輪 直径30mm 幅5mm	125x40x90[mm] 130[g]	RENESAS 開発ソフト DesignSp ark Mechanic al	トレース コース記憶 なし
RT102	蒼龍(ソウリュウ) 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:1か月	RX系 /Renesas RX631 96[MHz] /2000[kB] /256[kB] /32[kB]	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 DRV8835 無し	赤外線センサ:12 [個] / LBR127-LD / ラインセンサ(反射光量をAD変 換) / ジャイロセンサ:1 [個] / Invensense,MPU6000 / デジタル値 出力型 / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER、 IE2-400 / 磁気式 /	4輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし	160x140x27[mm] 115[g]	RENESAS 開発ソフト PCBE	トレース コース記憶 あり
RT103	Mトレーサー(エムトレーサー) 松井 将吾 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 R5F5631FDDFP 100[MHz] /2048[kB] /256[kB] /32[kB]	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/200[mAh] ]/HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / 不明 DRV8835 無し	赤外線センサ:21 [個] / GP2S700HCP、SHARP / 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] / S4506、浜松ホト ニクス / 光学式 /	2輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし	150x180x30[mm] 150[g]	RENESAS 開発ソフト pcbe, autocaf	トレース コース記憶 あり
RT104	MOB(モブ) 西脇 潤 福井大学 からくり工房I.Sys	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 /キット、その他	RX系 /Renesas RX220 20[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[kB]	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/1000[mAh] ]/ΩMATCHED CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / タミヤ TB6612 無し	赤外線センサ:5 [個] / LBR-127 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径36mm 幅3mm 補助輪なし	215x115x75[mm] 390[g]	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記憶 なし
RT105	CureLily(キュアリリイ) 長田 理希 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
RT106	福威槍 ver.trace(フクイソウパー ジョントレース) 梅原 弘平 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週間 /キット、その他 ソフト:1週間	RX系 /Renesas RX220 20[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[kB]	LiPo/ 2 [セルor本]/8.4[V]/1300[mAh] ]/turnigy LiPo/ 2 [セルor本]/8.4[V]/1300[mAh] ]/turnigy	DCモータ 2 [個] / マクソンモーター 無し	赤外線センサ:4 [個] / LBR-127 / 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) / 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] / rev18 / 磁気式 /	2輪 直径40mm 幅25mm 補助輪なし	200x200x60[mm] 220[g]	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記憶 なし
RT107	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 100[MHz] /2000[kB] /256[kB] /32[kB]	LiPo/ 2 [セルor本]/7.2[V]/260[mAh] ]/nano-tech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER TB6612 無し	赤外線センサ:8 [個] / Letex Technology 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] / MPU-9250 / /	2輪 直径26mm 幅10mm 補助輪なし	130x150x30[mm] 150[g]	RENESAS 開発ソフト EAGLE	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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
RT108	赤風(アカカゼ) 木村 孝 福井大学 からくり工房I.Sys	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 /キット、そ の他 ソフト:二週間とちょっと	RX系 /Renesas RX631-100- R5F5631FDDFP 100MHz[MHz] /2048[kB] /256[kB] /32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/320[mAh] /ハイベリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 新光電子 TB6612 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) /ハイベリオン ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-9250 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IE2-400 / 磁気 式 /	2輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし	123x80x10[mm] 500[g]	RENESAS 開発ソフト EGALE7.7	トレース コース記憶 なし
RT109	New-Ns-Build(ニューエヌエスビル ド) 野村 慎之介 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 /オリジナル プリント基板 ソフト:6か月	RX系 /Renesas RX62T 96[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/260[mAh] /nano-teck CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / faulhaber TB6612FNG 無し	赤外線センサ:10 [個] / OP555A / 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] / IE500 / 磁気式	4輪 直径22mm 幅11mm 補助輪なし	18x12.5x22[mm] 130[g]	RENESAS 開発ソフト eagle	トレース コース記憶 あり
RT110	デュランダ(デュランダ) 高柳 智 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 R5F5631FDDFP 100[MHz] /2048[kB] /256[kB] /32[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/120[mAh] /hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER TB6612fng 無し	赤外線センサ:12 [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 MPU9250 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / FAULHABRE IE2-400 / 磁気式 /	2輪 直径27mm 幅10mm 補助輪なし	135x145x30[mm] 155[g]	RENESAS 開発ソフト DesignSp arkMechan ical,Pcbe	トレース コース記憶 あり
RT111	黒炎(コクエン) 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:1か月	RX系 /Renesas RX631 100[MHz] /256[kB] /64[kB] /32[kB]	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:8 [個] / lbr127hld / 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] / IE2-400 / 磁気 式 /	4輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし	135x170x27[mm] 110[g]	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記憶 あり
RT112	Pheasant(フェザント) 岸本 匠 福井大学 からくり工房I.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:8ヶ月	RX系 /Renesas RX631 50[MHz] /2000[kB] /256[kB] /32[kB]	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 TB6614FNG 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) / スタート時の非接触ス イッチとしてマウスの壁センサを 使っています 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] / IE2-512 / 磁気 式 /	4輪 直径25mm 幅9mm 補助輪なし	120x163x25[mm] 106[g]	RENESAS 開発ソフト DesignSp ark Mechanic al, EAGLE	トレース コース記憶 あり
RT113	GeeBee R1(ジービーアールワン) 千田 健斗 ロボメカ工房イチゴ味	メカ:2016年8月から11月 /オリジナル設計機体 電気:2016年8月から11月 /オリジナルプリント基板 ソフト:2016年8月から11月	PIC系 /MICROCHIP PIC32MX230F064 B 40[MHz] /64[kB] /16[kB] /4[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/100[mAh] /ジャンク品 CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / PM10S-20 東芝 TB6608FNG 無し	赤外線センサ:7 [個] / GENIXTEKCORP TPR-105,SHARP 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) /	2輪 直径27mm 幅7mm 補助輪なし	68x65x27[mm] 45[g]	MPLAB X Eagle, Solidwork s	トレース コース記憶 なし
RT114	LiPoびたんA(リポビタンエイ) 茂呂 彰 ロボメカ工房イチゴ味	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週間	RX系 /Renesas 62T 100[MHz] /256[kB] /16[kB] /32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.2[V]/260[mAh] /turnigy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon BD6211F 無し	赤外線センサ:10 [個] / 浜松トニ クスS7166, GENIXTEC TPR-105F / 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10mm 補助輪なし	150x150x50[mm] 160[g]	RENESAS 開発ソフト EAGLE	トレース コース記憶 なし
RT115	烈華 肆(レッカ) 市野塚 朝 電通大ロボメカ工房OB	メカ:不明 /オリジナル設 計機体 電気:不明 /オリジナルプ リント基板 ソフト:不明	SH系 /Renesas 0 0[MHz] /0[kB] /0[kB] /0[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/0[mAh] /0 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MX 0 無し	赤外線センサ:8 [個] / 0 / ラインセ ンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / 0 / AD変換 して取込む / エンコーダ:2 [個] / MX / 光学式 /	2輪 直径0mm 幅0mm 補助輪なし	0x0x0[mm] 0[g]	RENESAS 開発ソフト いろいろ	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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
RT116	Coral(コーラル) 中島 瑞 電通大ロボメカ工房OB	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:2年	ARM系 /STmicro STM32F103RB 64[MHz] /128[kB] /20[kB] /128[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/130[mAh] /Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Maxon  無し	赤外線センサ:32 [個] / TPR-105F / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:2 [個] / InvenSense MPU6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / Maxon / 磁気式 /	4輪 直径21mm 幅8mm 補助輪なし	100x140x25[mm] 83[g]	CoIDE KiCad	トレース コース記憶 あり
RT117	Whitechip 7(ホワイトチップ セブン) 落合 誠治	メカ:1か月 /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:2か月	RX系 /Renesas RX64M 120[MHz] /2000[kB] /512[kB] /64[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh] /Turnigy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / シーアイ化成 TB6614FNG 無し	赤外線センサ:18 [個] / SHARP- GP2S700HCP ,TOSHIBA TLN223+TPS611 / ラインセンサ(反 射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / LSM6DS3 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AMS AS5048 / 磁気式 /	4輪 直径24mm 幅9mm 補助輪なし	135x85x24[mm] 150[g]	RENESAS 開発ソフト EAGLE	トレース コース記憶 あり
RT118	HexB(ヘックスビー) 加藤 雄資	メカ:2年 /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:2年	RX系 /Renesas RX631 100[MHz] /4096[kB] /256[kB] /32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/160[mAh] /Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / MAXON  無し	赤外線センサ:11 [個] / rohm / 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) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-9150 / 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	111x80x25[mm] 85[g]	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記憶 あり
RT119	FRAGILE016RT(フラジールゼロイ チロクアールティ) 河野 純也	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	H8系 /Renesas H8-3694 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /4[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh] /Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / namiki  DCモータ 1 [個] / namiki	CCDセンサ:1 [個] / TSL201 / ライ ンおよびマーカー検出 ジャイロセンサ:1 [個] / ? / 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9mm 補助輪なし	145x145x60[mm] 140[g]	秋月開発 ソフト	トレース コース記憶 あり
RT120	Verdi RT07(ヴェルディ アールティ) 平井 秀一 アニキと愉快的仲間たち/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:3ヶ月 /オリジナル プリント基板 ソフト:1ヶ月	RX系 /Renesas RX64M 100[MHz] /1024[kB] /512[kB] /0[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/200[mAh] /Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON Richtek のゲートド ライバIC を使用し たディスクリート DCモータ 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) / ジャイロセンサ:1 [個] / Invensens, MPU-6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / MAXON / 磁気 式 /	4輪 直径21.3mm 幅10mm 補助輪なし	153x144x21[mm] 80[g]	RENESAS 開発ソフト Eagle	トレース コース記憶 あり
RT121	Architect(アーキテクト) 佐藤 慶明 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:3ヶ月	Intel系 /Intel Core m5-6Y57 1100[MHz] /0[kB] /4000000[kB] /64000000[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/8.4[V]/1400[mAh] /TURNIGY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon DC-max16 東芝TB6614 無し	CCDセンサ:1 [個] / ELP- USBFD01M-L180 / 180度の魚眼 カメラ ジャイロセンサ:1 [個] / ICM-20689 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / maxon / 光学式 /	4輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし	140x152x195[mm] 297[g]	Atollic TrueStudi o, GCC, ROS kinetic EAGLE	トレース コース記憶 あり
RT122	錦式陸式(ニシキロクシキ) 寺崎 清 アニキと愉快的仲間たち	メカ:1ヶ月+1週間 /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:2ヶ月	その他 /STmicro STM32 64[MHz] /512[kB] /60[kB] /0[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/70[mAh] /hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 toshiba 無し	赤外線センサ:9 [個] / roam / ライ ンセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ly3200 / A D変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / nemicon / 光学 式 /	2輪 直径25mm 幅8mm 補助輪なし	120x150x25[mm] 50[g]	CoIDE Eagle	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／ROM／ RAM／DataROM	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[mm] 重量[g]	開発環境	アルゴリズム
RT123	Cartis04.5(カーティス ゼロヨン テンゴ) 平井 雅尊 アニキと愉快的仲間たち	メカ:2ヵ月 /オリジナル設計機体 電気:2ヵ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:1ヵ月	ARM系 /STmicro STM32F10RET6 64[MHz] /512[kB] /64[kB] /0[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh] /ハイベリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Maxon DCX10L 東芝 TB6612 無し	赤外線センサ:10 [個] / SHARP GP2S700 / 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 // エンコーダ:2 [個] / Maxon ENC EASY 1024 / 磁気式 /	4輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし	175x150x20[mm] 115[g]	Atollic TrueSTU DIO for ARM SolidWorks, Eagle	トレース コース記憶 あり

V1.00 2016.11.27

V1.01 2016.12.29

