

第39回全日本マイクロマウス大会



マイクロマウス

2018

MICROMOUSE



2018年12月1日(土)~2日(日)開催

東京工芸大学
厚木キャンパス

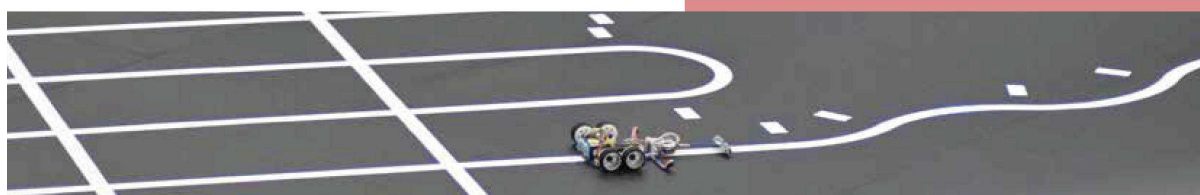
観戦無料 URL: <http://www.ntf.or.jp/mouse/>



Micromouse



Classicmouse



Robotrace

- 【主催】: 公益財団法人ニューテクノロジー振興財団
- 【共催】: 東京工芸大学
- 【後援】: 経済産業省, 文部科学省,
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
- 【運営】: マイクロマウス 2018 実行委員会
- 【運営協力】: マイクロマウス・サポーターズ, 関連団体ほか

大会事務局 マイクロマウス 2018 実行委員会事務局
TEL:03-5295-2060
Mail:mouse@ntf.or.jp



記録集

マイクロマウス 2018 実行委員会

マイクロマウス2018 第39回 全日本マイクロマウス大会

開催場所： 東京工芸大学 厚木キャンパス

開催日： 2018年12月1日(土) ～ 2日(日)

主催： 公益財団法人ニューテクノロジー振興財団

共催： 東京工芸大学

後援： 経済産業省 文部科学省 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 オリエンタルモーター株式会社 株式会社デンソー
バンダイナムコグループ マスワークス合同会社
マイクロマウス2018 協賛企業、賞品提供企業

運営： マイクロマウス2018 実行委員会 実行委員長：鈴木 秀和 (東京工芸大学 准教授)

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

連絡先：

公益財団法人ニューテクノロジー振興財団事務局

住所： 〒101-0021 東京都千代田区外神田 3-9-2 末広ビル 3F

TEL 03-5295-2060

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

マイクロマウス 2018 スポンサー一覧

主催

公益財団法人ニューテクノロジー振興財団



共催

東京工芸大学

KOGEI 東京工芸大学

後援

経済産業省

文部科学省

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

運営

マイクロマウス 2018 実行委員会

マイクロマウス・サポーターズ

ほか関連団体

協賛

協賛ランク順 50音順



株式会社アールティ



オリエンタルモーター株式会社



株式会社デンソー



バンダイナムコグループ



マスワークス合同会社



ヒルトップ株式会社



マイクロテック・ラボラトリー株式会社

エフテック株式会社

株式会社三平商会

カワダロボティクス株式会社

スマッツ株式会社

FAULHABER

株式会社 Preferred Networks

賞品提供各社

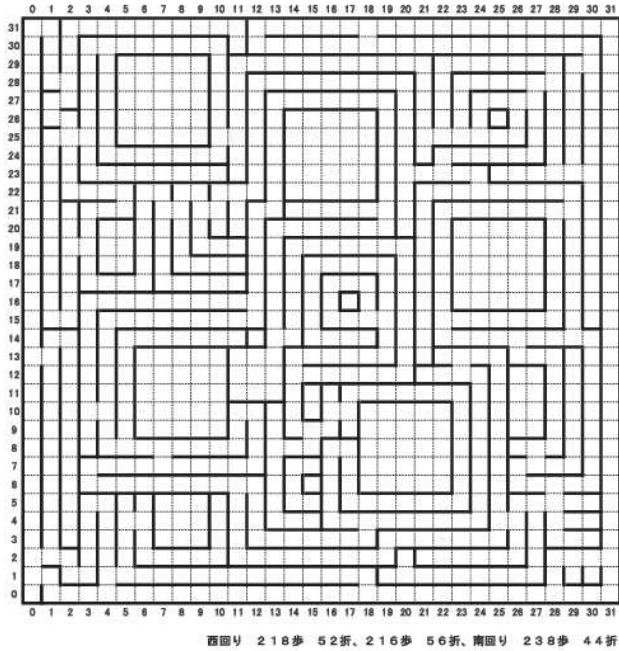
株式会社アールティ アダマンド並木精密宝石株式会社 エフテック株式会社 オリエンタルモーター株式会社
新光電子株式会社 ペンてる株式会社 マイクロテック・ラボラトリー株式会社 NVIDIA Corporation

2018:全日本大会
マイクロマウス競技 ファイナル

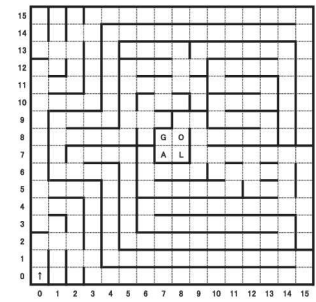
2018:全日本大会
クラシックマウス競技

No. _____
ロボット名 _____
制作者名 _____

No. _____
ロボット名 _____
制作者名 _____



西回り 218歩 52折、216歩 56折、南回り 238歩 44折

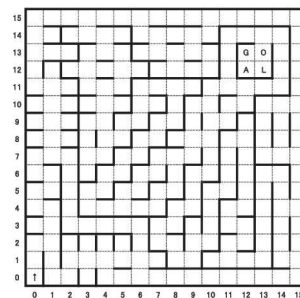


西回り45歩16折 南回り49歩12折



2018:全日本大会
マイクロマウス競技 セミファイナル

No. _____
ロボット名 _____
制作者名 _____



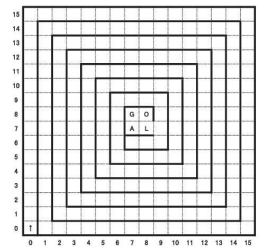
西回り 74歩 60折、南回り 78歩 40折



2018:全日本大会
マウスパーティー 田代杯

2018年12月1日
於：東京工業大学

No. _____
ロボット名 _____
制作者名 _____



249歩27折

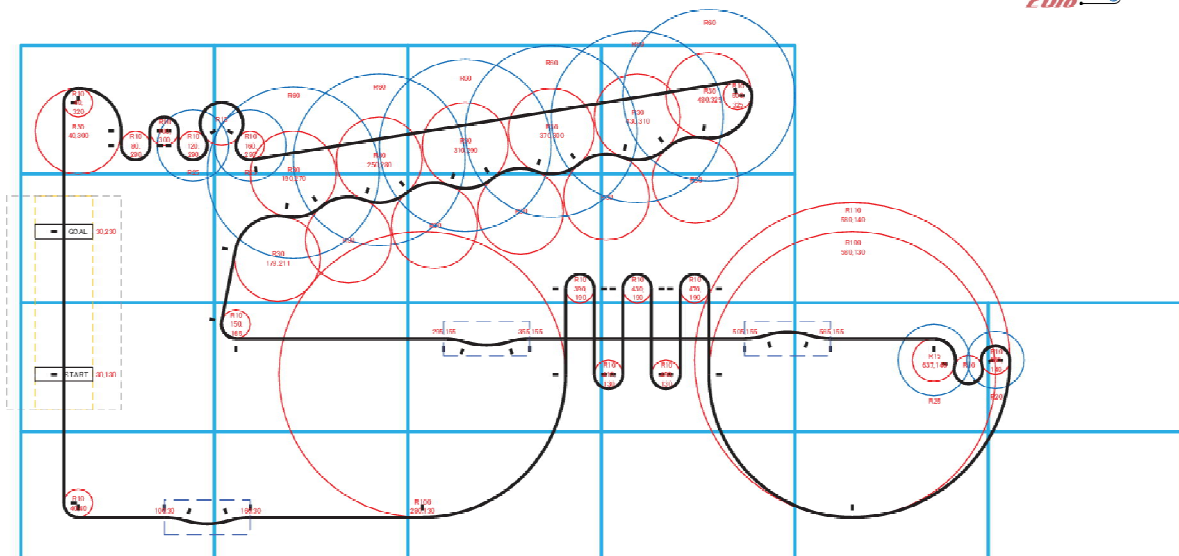


2018年全日本大会ロボットレース競技

全長31.7m(昨年35.2m)



- ↑ 観覧席
- ← 競技者控え 観覧席 →
- ↓ 審査員席



←は「R50_60cm」テンプレートを
を使用

●各賞受賞者

マイクロマウス競技 受賞者

賞	ロボット名	氏名	所属	記録
ベストマウサー	Fusion	山下 浩平	京都大学機械研究会	
優勝	Fantom2nd	松井 祐樹	D-The-Star	00:09.045
第2位	Fusion	山下 浩平	京都大学機械研究会	00:10.972
第3位	翠嵐	宇都宮 正和	D-The-Star	00:12.207
第4位	Ning6	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	00:12.716
第5位	Excel:mini-4	Khiew Tzong Yong		00:13.455
第6位	こじまうす1 2	小島 宏一		00:14.388
自律賞	該当者なし			
ニューテクノロジー賞	Excel:mini-4	Khiew Tzong Yong		00:13.455
フレッシュマン特別賞	ExRi	高柳 智	からくり工房 A:Mac	02:35.186
ベストジュニア賞	該当者なし			
特別賞 ₁	Fusion	山下 浩平	京都大学機械研究会	00:10.972
特別賞 ₂	こじまうす1 2	小島 宏一		00:14.388
特別賞 ₃	シン・ウムオ	寶澤 駿	東京理科大学 Mice	00:19.105
特別賞 ₄	neu	大嶽 結衣	Mice Busters	00:41.919

クラシックマウス競技 受賞者

賞	ロボット名	氏名	所属	記録
優勝	ExiaAlter	平松 直人	Mice Busters	00:04.939
第2位	赤い彗星	宇都宮 正和	D-The-Star	00:05.105
第3位	Diu-Gow 5	Xin-Han Cai		00:05.210
自律賞	該当者なし			
ニューテクノロジー賞	BRAVE	内田 雄太郎	電通大ロボメカ工房 OB	00:14.236
ベストジュニア賞	もちもち4号	木村 威	渋谷教育学園幕張高等学校物理部	00:07.086
フレッシュマン特別賞 ₁	JunMouse	Tsai,Li-Chun	Southern Taiwan University of Science and Technology	00:05.647
フレッシュマン特別賞 ₂	Detonator	早川 大輝	電気通信大学ロボメカ工房	00:06.117
特別賞 ₁	クレッセントムーン	岩澤 亮介	名城大学マイクロマウスゼミ	00:10.317
特別賞 ₂	とかも1号	立崎 乃衣	渋谷教育学園幕張中学校電気部	00:56.412
特別賞 ₃	天の童	鈴木 雷	やまがたロボットクラブ(山形6小)	01:13.467
特別賞 ₄	P板ユニバーサルマウス量産型	いとう ひさし		02:13.618

ロボトレース競技 受賞者

賞	ロボット名	氏名	所属	記録
優勝	Cartis04.8	平井 雅尊	D-The-Star/アニキと愉快的仲間たち	00:11.166
第2位	L-sens01.1D	梅本 篤	名古屋工学院専門学校	00:11.480
第3位	whitechip 8	落合 誠治	天竜技術集団/極東技術結社	00:12.872
第4位	Ning3	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	00:13.475
第5位	Shine	Sheng-Hsiang,Li/ Pei-i,Lin	Lunghwa University of Science and Technology	00:13.753
第6位	水行末	森田 瞭平	京都大学機械研究会	00:14.439
ニューテクノロジー賞	該当者なし			
ベストジュニア賞	AURA	高橋 明里	埼玉県立狭山工業高校電子機械科	00:18.915
特別賞 ₁	水行末	森田 瞭平	京都大学機械研究会	00:14.439
特別賞 ₂	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	00:14.492

企業賞

贈呈なし

MM2018 シーズンの大会全体を通しての受賞者

賞	受賞者
田代賞	松井 祐樹 (D-The-Star) マイクロマウス競技

マイクロマウス競技 全日本大会評価基準

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イクロマウスを評価する
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イクロマウスの内、最短走行時間を記録したマイクロマウスに対する評価
ニューテクノロジー賞	新しい要素技術・コンセプトに積極的に取り組み、技術的可能性をひろげたものを評価
フレッシュマン特別賞	全日本大会で初めて完走した競技者の内、成績が優秀なものを評価
ベストジュニア賞	高校生以下の若手により特に独自で制作されたマイクロマウス、最短時間等を評価
特別賞	以上の評価以外の特に優れたマイクロマウス
企業賞	特別協賛企業様により特に優れていると評価されたものに授与される場合があります

クラシックマウス競技 全日本大会評価基準

優勝～3位	最短走行時間の短さを評価
自律賞	持ち時間内に全走行が完了（最後にスタート地点まで戻る）するまで、ノータッチで走り切ったマウスの内、最短走行時間を記録したマウスに対する評価
ニューテクノロジー賞	新しい要素技術・コンセプトに積極的に取り組み、技術的可能性をひろげたものを評価
フレッシュマン特別賞	全日本大会で初めて完走した競技者の内、成績が優秀なものを評価
ベストジュニア賞	高校生以下の若手により特に独自で制作されたクラシックマウス、最短時間等を評価
特別賞	以上の評価以外の特に優れたクラシックマウス
企業賞	特別協賛企業様により特に優れていると評価されたものに授与される場合があります

ロボットレース競技 全日本大会評価基準

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トレーサー
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。

田代賞(Tashiro Award)について

マイクロマウスの育ての親であり、全日本マイクロマウス大会を第1回から中心になって運営してこられた田代泰典さんは、2016年8月2日にご逝去されました。そこで、田代さんの功績を記念して第37回全日本マイクロマウス大会(MM2016)より、その年のマイクロマウス大会に参加したロボットやその製作者の中から1台(または1人)を選考して表彰する田代賞を創設することに致しました。田代賞では、「この年にはこのようなロボットがあった、あるいは、そのような技術が現れた」と記録に残すに足りる、その年を代表し、また、新しい時代を拓くロボットやその技術を表彰します。選考に当たっては、とくに、田代さんの想いであった、

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

●副賞一覧

マイクロマウス競技

賞	副賞	賞品(協賛企業名)
ベストマウサー	賞状	JETSON TX2(NVIDIA)
優勝	賞状、盾、研究奨励金	ROBOTIS 社製 TURTLEBOT3(株式会社アールティ) アールティオリジナルキャンバスタートバッグ(株式会社アールティ) エンコーダ MES-6P 2 個セット(マイクロテック・ラボラトリー株式会社)
第2位	賞状、盾、研究奨励金	アールティオリジナルキャンバスタートバッグ(株式会社アールティ) 扁平ブラシレスモータ SOBL23-1207-01×5 個(アダマンド並木精密宝石株式会社)
第3位	賞状、盾、研究奨励金	DC マイクロモータ 1717T003SR×2(新光電子株式会社) アールティオリジナルキャンバスタートバッグ(株式会社アールティ)
第4位	賞状、研究奨励金	DC マイクロモータ 1717T003SR×2(新光電子株式会社)
第5位	賞状、研究奨励金	DC マイクロモータ 1717T006SR×2(新光電子株式会社)
第6位	賞状、研究奨励金	DC マイクロモータ 1717T006SR×2(新光電子株式会社)
ニューテクノロジー賞	賞状	DC マイクロモータ 1717T003SR×2(新光電子株式会社)
フレッシュマン特別賞	賞状	カタログ掲載品より5万円相当 モータ目録(オリエンタルモーター株式会社)
特別賞1	賞状	アールティオリジナル ネコ店長ストラップ(株式会社アールティ)
特別賞2	賞状	Raspberry Pi B+ とヒートシンクのセット(株式会社アールティ)
特別賞3	賞状	新潟のお米(エフテック株式会社)
特別賞4	賞状	新潟のお米(エフテック株式会社)

クラシックマウス競技

賞	副賞	賞品(協賛企業名)
優勝	賞状、盾、研究奨励金	Intel RealSense Camera ZR300(株式会社アールティ) アールティオリジナルキャンバスタートバッグ(株式会社アールティ)
第2位	賞状、盾、研究奨励金	DC マイクロモータ 1717T003SR×2(新光電子株式会社) アールティオリジナルキャンバスタートバッグ(株式会社アールティ)
第3位	賞状、盾、研究奨励金	DC マイクロモータ 1717T003SR×2(新光電子株式会社) アールティオリジナルキャンバスタートバッグ(株式会社アールティ)
ニューテクノロジー賞	賞状	アールティオリジナル ネコ店長ストラップ(株式会社アールティ)
フレッシュマン特別賞1	賞状	DC マイクロモータ 1717T003SR×2(新光電子株式会社)
フレッシュマン特別賞2	賞状	マイクロマウスではじめよう ロボットプログラミング入門(オーム社) カタログ掲載品より5万円相当 モータ目録(オリエンタルモーター株式会社)
ベストジュニア賞	賞状	カタログ掲載品より5万円相当 モータ目録(オリエンタルモーター株式会社) 新潟のお米(エフテック株式会社)
特別賞1	賞状	マイクロマウスではじめよう ロボットプログラミング入門(オーム社)
特別賞2	賞状	新潟のお米(エフテック株式会社)
特別賞3	賞状	アールティオリジナル ネコ店長ストラップ(株式会社アールティ)
特別賞4	賞状	Raspberry Pi B+ とヒートシンクのセット(株式会社アールティ)

ロボトレース

賞	副賞	賞品(協賛企業名)
優勝	賞状、盾、研究奨励金	ROBOTIS DREAM LEVEL4 KIT(株式会社アールティ) アールティオリジナルキャンバスタートバッグ(株式会社アールティ)
第2位	賞状、盾、研究奨励金	アールティオリジナルキャンバスタートバッグ(株式会社アールティ) 扁平ブラシレスモータ SOBL23-1207-01×5 個(アダマンド並木精密宝石株式会社)
第3位	賞状、盾、研究奨励金	DC マイクロモータ 1717T006SR×2(新光電子株式会社) アールティオリジナルキャンバスタートバッグ(株式会社アールティ)
第4位	賞状、研究奨励金	DC マイクロモータ 1717T006SR×2(新光電子株式会社)
第5位	賞状、研究奨励金	DC マイクロモータ 1717T006SR×2(新光電子株式会社)
第6位	賞状、研究奨励金	DC マイクロモータ 1717T006SR×2(新光電子株式会社)
ベストジュニア賞	賞状	アールティオリジナル ネコ店長ストラップ(株式会社アールティ) カタログ掲載品より5万円相当 モータ目録(オリエンタルモーター株式会社)
特別賞1	賞状	マイクロマウスではじめよう ロボットプログラミング入門(オーム社)
特別賞2	賞状	新潟のお米(エフテック株式会社)
賞	副賞	
田代賞	賞状、研究奨励金	

●全日本大会参加ロボット数

登録 291 台

内訳

競技名	登録数	出走数	完走	完走率
マイクロマウス競技 ファイナル	26	25	17	68%
マイクロマウス競技 セミファイナル	19	19	11	58%
クラシックマウス競技	117	107	81	76%
ロボトレース	129	113	77	68%

参加者構成

小学生	1
中学生	5
高校生	22
専門学校など	19
大学生・院生	150
社会人	94

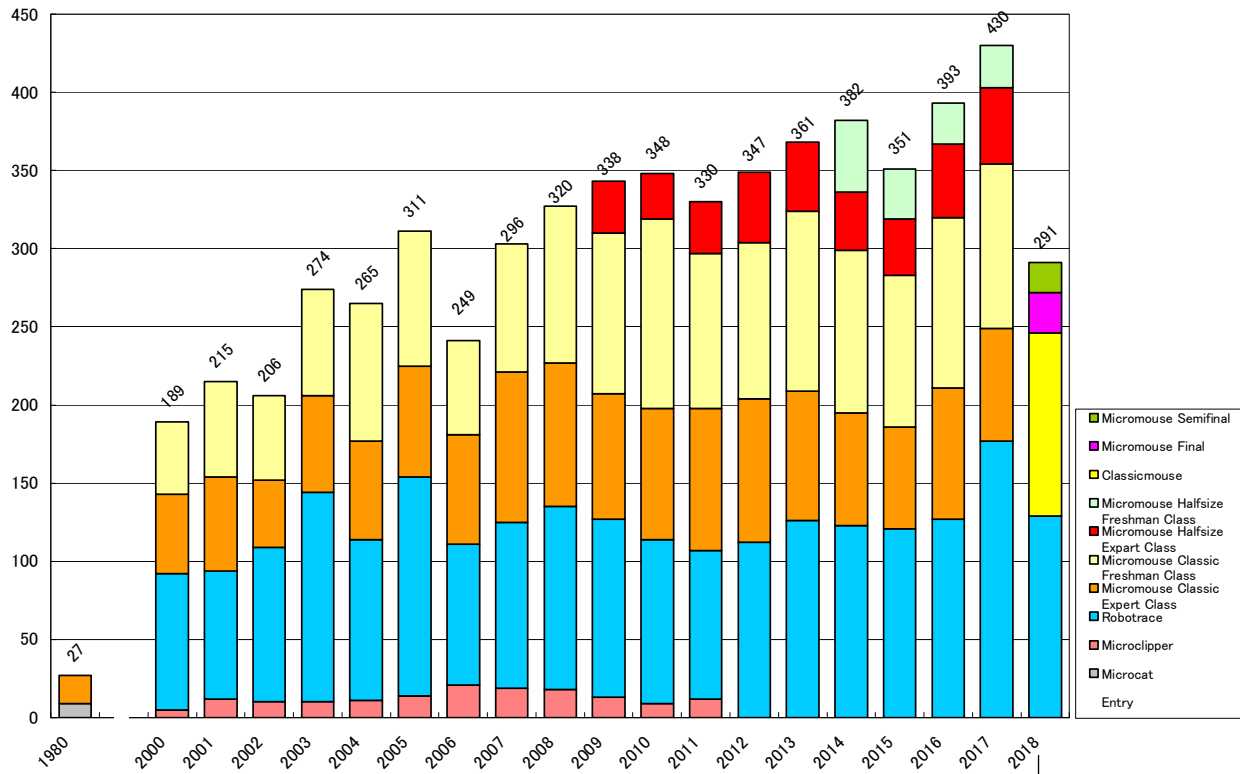
海外参加 42 台

シンガポール	5
韓国	5
中国	8
台湾	9

その他

チリ、アメリカ、イギリス、
モンゴル、ポーランドなど

全日本大会参加登録台数の推移



山形県長井市で実施

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



●地区大会等の参加台数

地区大会名	エントリー総数	競技ごとエントリー数				ポイント取得者		
		MM	CM	RT	独自競技	MM	CM	RT
金沢草の根	70	13	28	29		7	15	24
東日本地区	154	27	63	46	18	11	23	35
中部初級者	57	1	12	23	15	0	9	16
関西地区	88	14	24	50		6	13	19
北陸信越	45	12	17	16		10	11	10
全日本学生	167	12	82	68	5	4	28	46
東北地区	79	26	41	12		19	22	7
九州地区	29	10	15	4		6	13	4
中部地区	118	27	44	47	6	27	44	47
東日本記録会	133	22	52	59		11	23	35
計	940	164	378	354	44	101	201	243

●地区大会ポイントランキング上位者

マイクロマウス競技

順位	操作者	グループ名	ポイント数
1	松井 祐樹	D-The-Star	26
2	山下 浩平	京都大学機械研究会	18
3	寶澤 駿	東京理科大学 Mice	16
4	小峰 直樹		13
5	小島 宏一		10
5	岸本 匠	福井大学 からくり工房 I.Sys	10
7	須賀 裕文	D-The-Star	8
7	前田 賢太郎	アールティマウス部	8
9	今井 康博	D-The-Star/MiceBusters	6
9	菅原 昌弥	ロボコンやっぺし	6
9	赤尾 健太	福井大学 からくり工房 I.Sys	6

クラシックマウス競技

順位	操作者	グループ名	ポイント数
1	赤尾 健太	福井大学 からくり工房 I.Sys	36
2	平松 直人	Mice Busters	26
3	中野 元太	東京理科大学 Mice	20
4	今井 康博	D-The-Star/MiceBusters	16
4	荒井 優輝	からくり工房 A:Mac	16
6	宇都宮 正和	D-The-Star	10
7	木村 威	渋谷教育学園幕張高等学校物理部	8
8	高尾 圭祐	東京理科大学 Mice	7
8	長尾 晃一朗	福井大学 からくり工房 I.Sys	7
10	早川 大輝	電気通信大学ロボメカ工房	6

ロボトレース競技

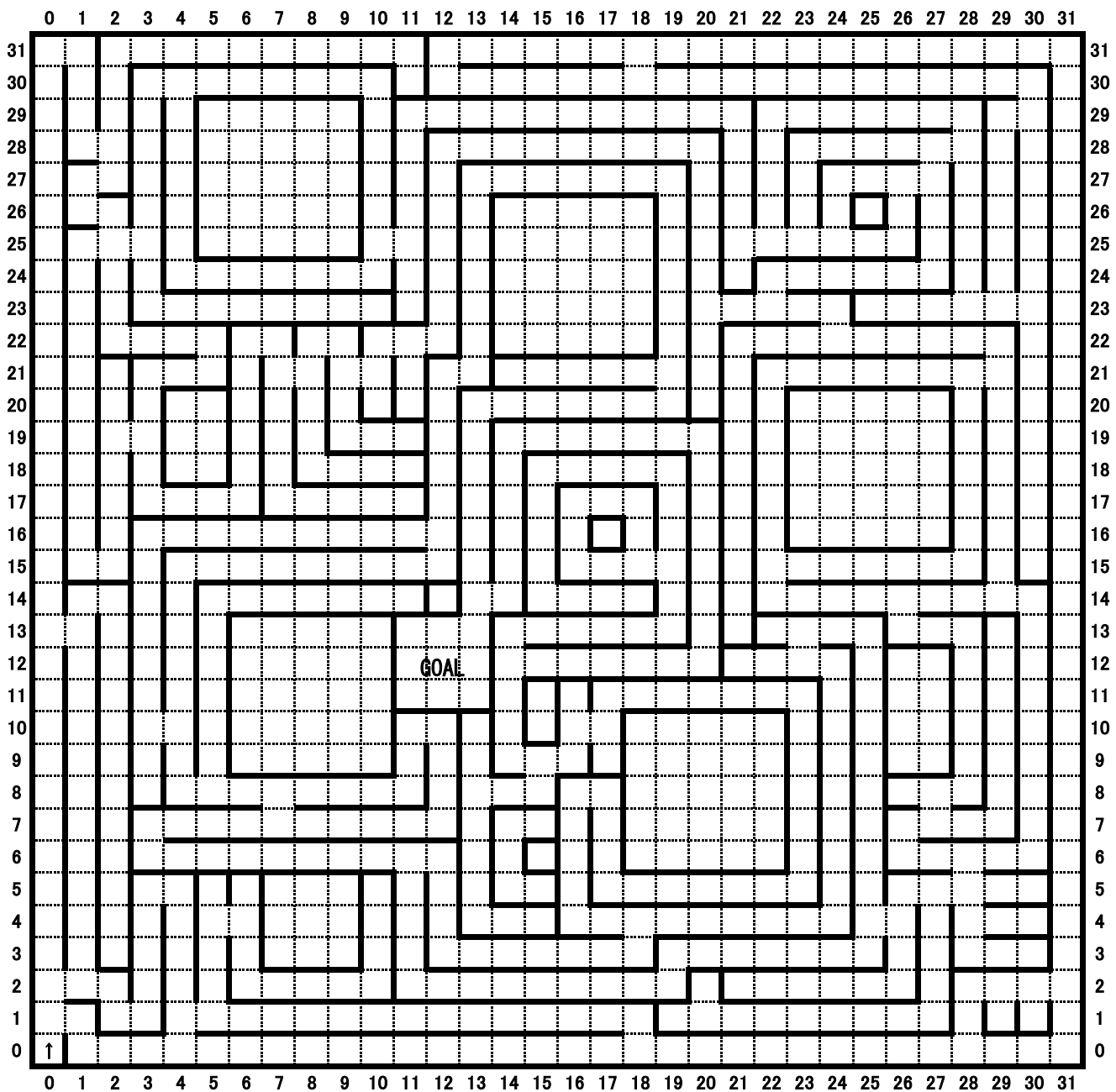
順位	操作者	グループ名	ポイント数
1	平井 雅尊	D-The-Star/アニキと愉快的な仲間たち	30
2	梅本 篤	名古屋工学院専門学校	23
3	落合 誠治	天竜技術集団/極東技術結社	13
4	山下 浩平	京都大学機械研究会	12
4	森田 瞭平	京都大学機械研究会	12
6	高柳 智	からくり工房 A:Mac	11
7	赤尾 健太	福井大学 からくり工房 I.Sys	7
8	大日向 拓実		6
8	石井 啓輔/小野澤 豊	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科	6
8	古澤 一晃	岐阜県立大垣工業高等学校 情報技術部	6
8	南波 拓海	新潟コンピュータ専門学校	6
8	尾山 颯汰	立命館大学ロボット技術研究会	6

2018:全日本大会
 マイクロマウス競技 ファイナル

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



西回り 218歩 52折、216歩 56折、南回り 238歩 44折

マイクロマウス競技 ファイナル 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	賞
1	MM26	Fantom2nd	松井 祐樹	D-The-Star	00:09.045	優勝,田代賞
2	MM25	Fusion	山下 浩平	京都大学機械研究会	00:10.972	第2位,BM,特別賞
3	MM08	翠嵐	宇都宮 正和	D-The-Star	00:12.207	第3位
4	MM20	Ning6	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	00:12.716	第4位
5	MM18	Excel:mini-4	Khiew Tzong Yong		00:13.455	第5位,NT賞
6	MM21	こじまうす12	小島 宏一		00:14.388	第6位,特別賞
7	MM22	Thrush	岸本 匠	福井大学 からくり工房I.Sys	00:15.047	
8	MM24	シン・ウムオ	寶澤 駿	東京理科大学 Mice	00:19.105	特別賞
9	MM11	しゅべるま〜じゅにあ	今井 康博	D-The-Star/MiceBusters	00:25.385	
10	MM10	spangle	徳永 弦久		00:30.666	
11	MM03	neu	大嶽 結衣	Mice Busters	00:41.919	特別賞
12	MM04	ExRi	高柳 智	からくり工房A:Mac	02:35.186	フレッシュマン特別賞
13	MM13	小紫	赤尾 健太	福井大学 からくり工房I.Sys	03:20.500	
14	MM07	Maneuver	加藤 雄資		03:26.114	
15	MM15	まえけんマウス量産型専用機	前田 賢太郎	アールティマウス部	04:09.929	
16	MM14	ARROWHEAD	須賀 裕文	D-The-Star	04:18.247	
17	MM06	HM-2017	西崎 伸吾	厚木ロボット研究会	05:24.849	
	MM01	Rasty	貴俵 亮介	東京工芸大学からくり工房	R	
	MM02	Bluetal	早川 大輝	電気通信大学ロボメカ工房	R	
	MM05	Wert	田所 祐一	東京工業大学ロボット技術研究会Cheese	R	
	MM09	Hassam	高橋 良太		R	
	MM12	SaharaMouse2	菅原 昌弥	ロボコンやっぺし	R	
	MM16	TQD-Micromouse JH	Fan Zhou	TQD-Micromouse JH	R	
	MM17	LoLe 3	Zhenyan Wong	Huazhong University of Science and Technology	R	
	MM23	ロング17号機(20周年記念)	小峰 直樹		R	
	MM19	Zirox	Peter Harrison	Mr	棄権	

エントリー26／出走25／完走17 完走率68%

NT賞:ニューテクノロジー賞

BM:ベストマウサー

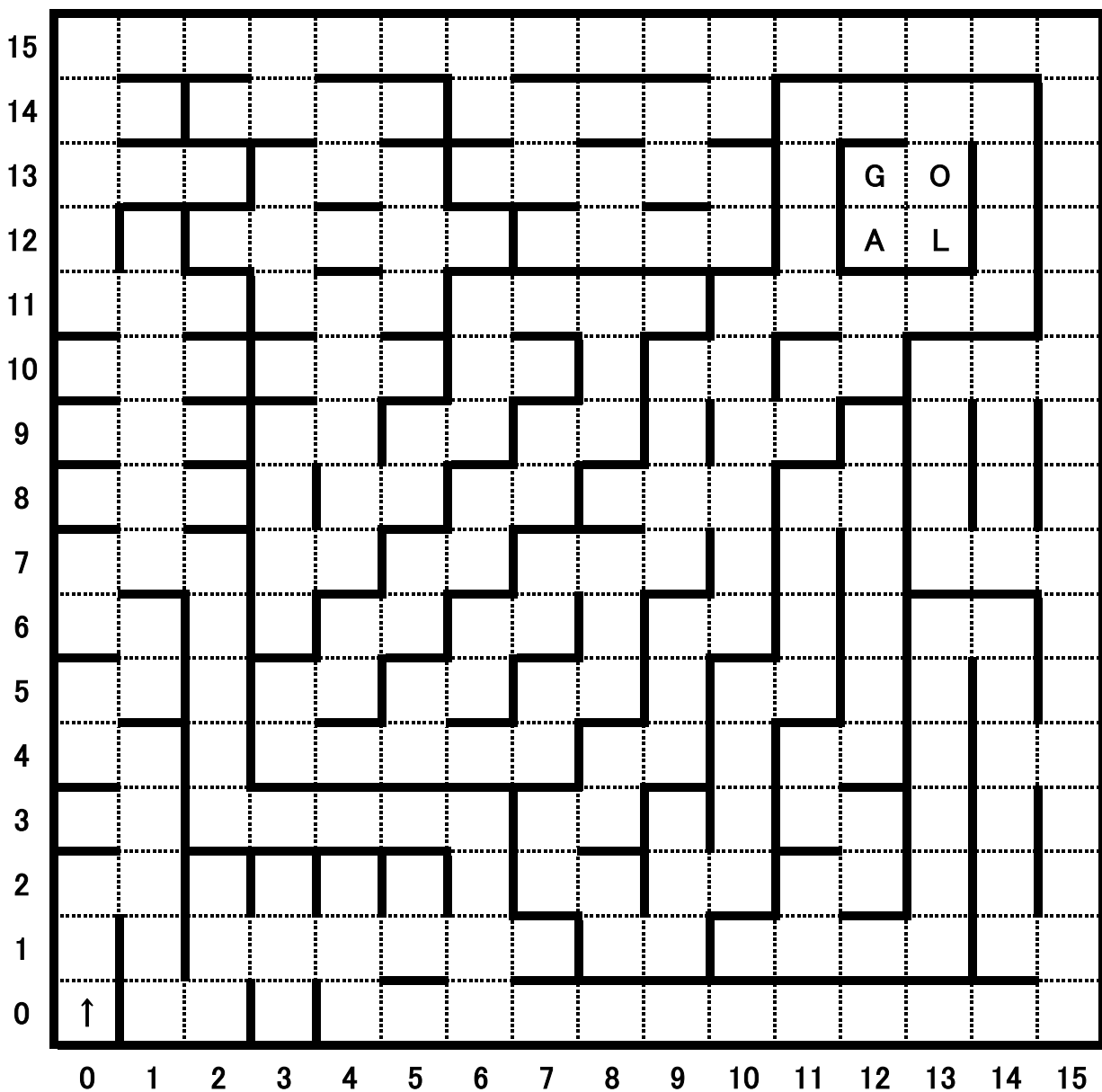
2018:全日本大会

マイクロマウス競技 セミファイナル

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



西回り 74歩 50折、南回り 78歩 40折

MM2018 マイクロマウス競技 セミファイナル 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	賞
1	MS14	Inou	井土 拓海	Cheese OB	00:09.790	
2	MS16	はむすたー2号	高良 和樹	アールティマウス部	00:11.936	
3	MS15	Hound	山田 仰	京大機械研	00:15.367	
4	MS19	ST-Mouse42改	山口 亨一	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:28.575	
5	MS11	R-06rev2	山村 道久	株式会社インフォグラム	00:30.541	
6	MS05	GRS	五十嵐 千尋	新潟コンピュータ専門学校	00:45.680	
7	MS07	TETU-DC-Smart	福元 鉄平	東京工芸大学からくり工房	01:12.150	
8	MS09	3分の1の純情なこうしくん	玉川 晃聖	東京工芸大学からくり工房	01:47.111	
9	MS01	Que	竹本 裕太	Mice Busters	01:57.150	
10	MS06	jerry	宮下 和也	東京工芸大学からくり工房	02:19.882	
11	MS08	ねずまる	田村 知慶	東京工芸大学からくり工房	02:46.298	
	MS02	鶺鴒	谷口 野歩	Mice OB	R	
	MS03	越頭見	小泉 太嘉志	Mice OB	R	
	MS04	角砂糖	山形 和正	新潟コンピュータ専門学校	R	
	MS10	RV-TOKI_Pocket	新保 佑京	東京工芸大学からくり工房OB	R	
	MS12	Viridini	川瀬 廣明	電気通信大学ロボメカ工房	R	
	MS13	ナイーブT細胞	石黒 仁	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	R	
	MS17	rossweisse	青木 政武	アールティマウス部	R	
	MS18	Sandwich2	畠山 和昭	埼玉県立新座総合技術高等学校	R	

エントリー19／出走19／完走11 完走率58%

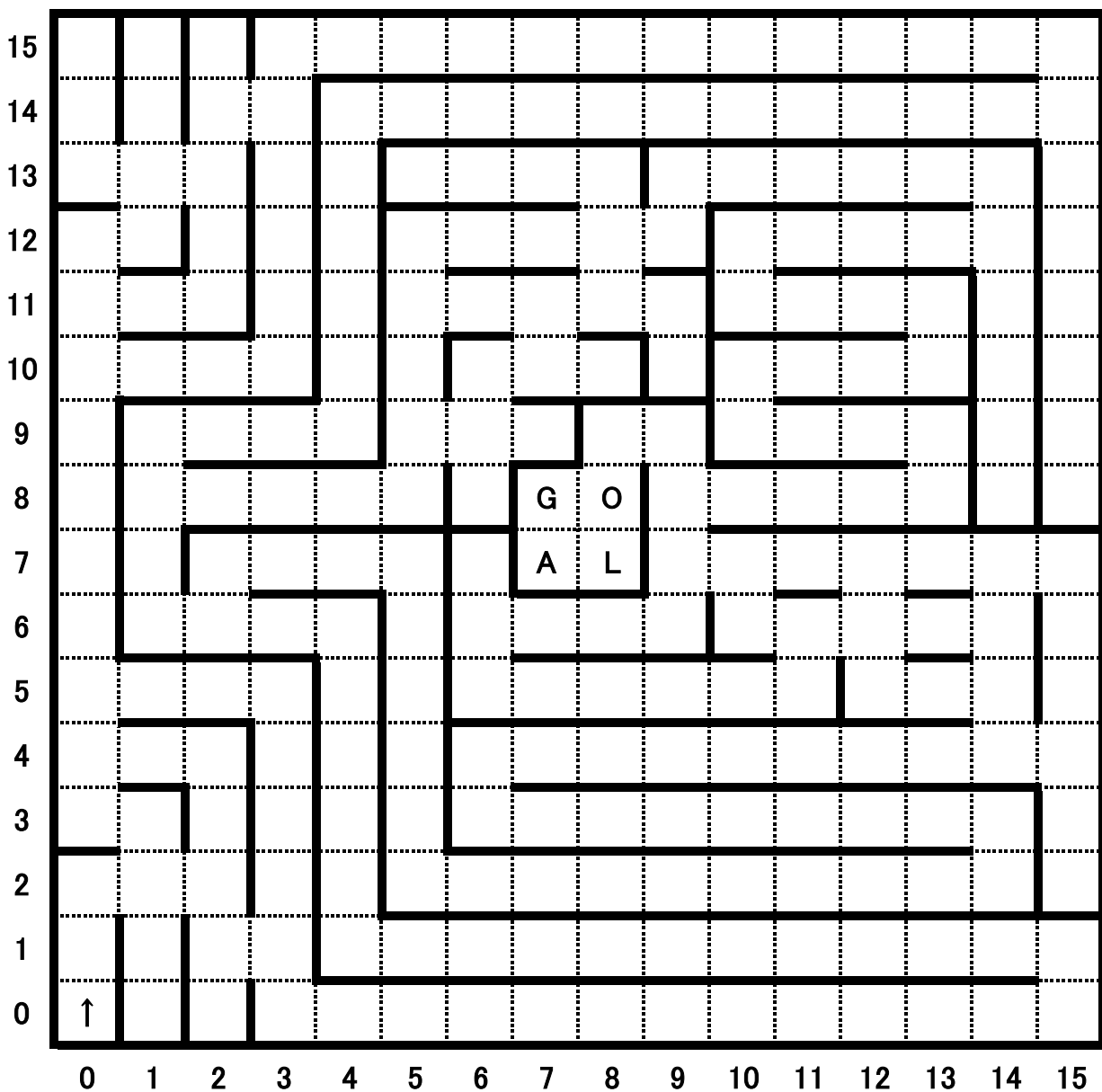
2018:全日本大会

クラシックマウス競技

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



西回り45歩16折 南回り49歩12折

クラシックマウス競技 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	賞
1	CA62	ExiaAlter	平松 直人	Mice Busters	00:04.939	優勝
2	CA58	赤い彗星	宇都宮 正和	D-The-Star	00:05.105	第2位
3	CA41	Diu-Gow 5	Xin-Han Cai		00:05.210	第3位
4	CA63	黒椿	赤尾 健太	福井大学 からくり工房I.Sys	00:05.416	
5	CA39	JunMouse	Tsai,Li-Chun	Southern Taiwan University of Science and Technology	00:05.647	フレッシュマン特別賞
6	CA20	Long - Turbo	<small>Liu Tao, Yang Ming, Kang Zhangqi, Wang Chao</small>	School of Electrical & Information Eng., Tianjin University	00:05.773	
7	CA42	HIPPO C	liao,huan-jie		00:05.837	
8	CA24	Excel-9b	Khiew Tzong Yong		00:05.842	
9	CA33	Que	竹本 裕太	Mice Busters	00:06.057	
10	CA25	Decimus 5A	Peter Harrison	Mr	00:06.095	
11	CA54	Detonator	早川 大輝	電気通信大学ロボメカ工房	00:06.117	フレッシュマン特別賞
12	CA59	しゅべるま~	今井 康博	D-The-Star/MiceBusters	00:06.197	
13	CA60	YA4改	荒井 優輝	からくり工房A:Mac	00:06.217	
14	CA37	Wa-Zai	Chao, Shih-Wei		00:06.277	
15	CA38	Blitz II	Yap Ching Khang	Southern Taiwan University of Science and Technology	00:06.568	
16	CA61	Kryptos	中野 元太	東京理科大学 Mice	00:06.811	
17	CA40	Darkness	WU-HSIN-CHANG	Southern Taiwan University of Science and Technology	00:06.812	
18	CA57	もちもち4号	木村 威	渋谷教育学園幕張高等学校物理部	00:07.086	ベストジュニア賞
19	CA49	Vermilion Bis	船田 健悟	東京理科大学 Mice/Rats	00:07.117	
20	CA44	AliCe	大野 孝太	東京理科大学 Mice	00:07.490	
21	CA55	BIJELA	高尾 圭祐	東京理科大学 Mice	00:07.661	
22	CA32	SB-DC6	大岩 優生	名古屋工学院専門学校	00:08.739	
23	CA34	BALD EAGLE	中瀬 優	Mice OB/吸引絶許会	00:08.907	
24	CA53	knives EX	馬場 遼	名古屋工学院専門学校	00:09.283	
25	CA09	クレッセントムーン	岩澤 亮介	名城大学マイクロマウスゼミ	00:10.317	特別賞
26	CA19	TQD-Micromouse JQ	Ji Cheng	HEARTHSTONE	00:12.068	
27	CA43	雪風5+1	中島 史敬		00:12.148	
28	CA50	Aventa	浅川 英慶	福井大学 からくり工房I.Sys	00:14.123	
29	CA31	BRAVE	内田 雄太郎	電通大ロボメカ工房OB	00:14.236	ニューテクノロジー賞
30	CA51	NigLacerto	岸波 華彦	東京工業大学ロボット技術研究会Cheese	00:14.350	
31	CB18	Hornet v2	仲田 尚貴	東京工芸大学からくり工房	00:14.690	
32	CA56	Yawgurt	長尾 晃一郎	福井大学 からくり工房I.Sys	00:14.778	
33	CB05	STRONG/ZERO	犬飼 健二	株式会社アールティ	00:15.063	
34	CA46	Meister	成田 諒	東京理科大学 Mice	00:15.336	
35	CA10	Pi:Co改	川村 誠	<small>株式会社トヨタコミュニケーションシステム(1月からはトヨタシステムズ)</small>	00:15.947	
36	CB50	Yamane4.5	山口 亨一	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:17.260	
37	CA01	ピーコかな	青木 政武	アールティマウス部	00:17.872	
38	CA05	AEGIS	佐藤 翔	法政大学 電気研究会	00:18.051	
39	CA52	KNCT-MM2DC改	葉山 清輝	熊本高等専門学校	00:19.061	
40	CA48	camellia	椿 翔太	東京理科大学 Mice	00:20.391	
41	CB40	煩惱ちゃん	高柳 智	からくり工房A:Mac	00:20.848	

クラシックマウス競技 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	賞
42	CA18	TQD-Micromouse JZ	Hang Long	TQD-Micromouse JZ	00:21.857	
43	CA36	ChanChan	Park Chan Hee	Dankook university, MAZE	00:26.115	
44	CB21	ふらっしゅ	中田 京慶	株式会社ステップワン ふらっしゅチーム	00:26.390	
45	CB07	ポテトピーコ	青木 翔雷	アールティマウス部	00:30.884	
46	CA16	tracer	Jiaxiang Feng	HuaZhong Uni. of Sci. and Tec.	00:31.403	
47	CA21	Lightning McQueen	Zhao Yao, Liang Jiaohuo, Li Xiangkun, Liu Yingshu	School of Electrical & Information Eng., Tianjin University	00:34.614	
48	CA07	Madone	日比 巧	名城大学マイクロマウスゼミ	00:52.552	
49	CA30	ビスカーチャ	大久保 祐人	電通大ロボメカ工房OB	00:56.282	
50	CB32	とかも1号	立崎 乃衣	渋谷教育学園幕張中学校電気部	00:56.412	特別賞
51	CB37	Pi;Co Plain	藤盛 佑成	芝浦工業大学SRDC	00:57.007	
52	CA04	Oribe ver3	吉田 建	法政大学 電気研究会	01:02.788	
53	CA45	半田ディザスター	福田 真悟	東京理科大学 Mice	01:04.062	
54	CB13	走るサンダー	浜野 修多	東京工芸大学からくり工房	01:07.526	
55	CB16	限300	木俣 雄介	東京工芸大学からくり工房	01:09.120	
56	CB30	novem	瀬谷 勇太	SRDC Next	01:10.333	
57	CB09	JunkChimera	川上 靖次	アールティマウス部	01:11.486	
58	CB11	天の童	鈴木 雷	やまがたロボットクラブ(山形6小)	01:13.467	特別賞
59	CB27	ハイチュウ	中島谷 侑己	国際高専ハンズオン部	01:18.079	
60	CB25	ぺらぺら	廣原 隆司	国際高専ハンズオン部	01:18.513	
61	CB48	jackmouse	佐藤 充希	早稲田大学WMMC	01:21.949	
62	CB49	赤蛙	井上 湧介	早稲田大学WMMC	01:25.529	
63	CB34	モル	永澤 一輝	自由工房	01:26.052	
64	CB35	_____	駒木根 直人	自由工房	01:30.694	
65	CB06	H2R-Pi;Co	林 立樹	株式会社アールティ	01:31.016	
66	CB12	フリテン	赤井田 奨馬	東京工芸大学からくり工房	01:32.486	
67	CB33	電気兎	長澤 雄太	自由工房	01:37.690	
68	CB41	SSTN-P	笹谷 禎伸	からくり工房A:mac	01:40.312	
69	CB31	栗おこわ	太田 智也	渋谷教育学園幕張中学校電気部	01:41.511	
70	CA08	吾輩は猫	松井 良薫	名城大学マイクロマウスゼミ	01:41.820	
71	CB47	Amberjack	稲田 知浩	早稲田大学WMMC	01:46.058	
72	CA06	ですとろいやー3号	藤原 周平	中国職業能力開発大学校ロボコンサークル	01:54.142	
73	CA15	Janusz	Hubert Orzechczyk / Rafal Gryninski / Mateusz Michalak	KoNaR	01:55.086	
74	CB52	ELISA	江崎 大也	電気通信大学ロボメカ工房	02:04.693	
75	CB36	rabbit01	山田 寛子	自由工房	02:09.191	
76	CA03	2.0	長澤 俊典	法政大学 電気研究会	02:12.335	
77	CB10	マウス係長	中川 範晃	アールティマウス部	02:13.478	
78	CA12	P板ユニバーサルマウス量産型	いとう ひさし		02:13.618	特別賞
79	CB24	はせがわわ	長谷川 翔	国際高専ハンズオン部	03:10.971	
80	CB51	フラワーヒル弐号機	佐藤 駿	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	03:28.952	
81	CB19	TYU三郎・改	小川 靖夫		04:32.545	
	CA02	SunMouse	高橋 駿輔	東京工業大学ロボット技術研究会Cheese	R	
	CA13	Ponytail	thanapoom pumee	KMITL	R	
	CA26	デデカス1号	金谷 怜音	福井大学 からくり工房I.Sys	R	

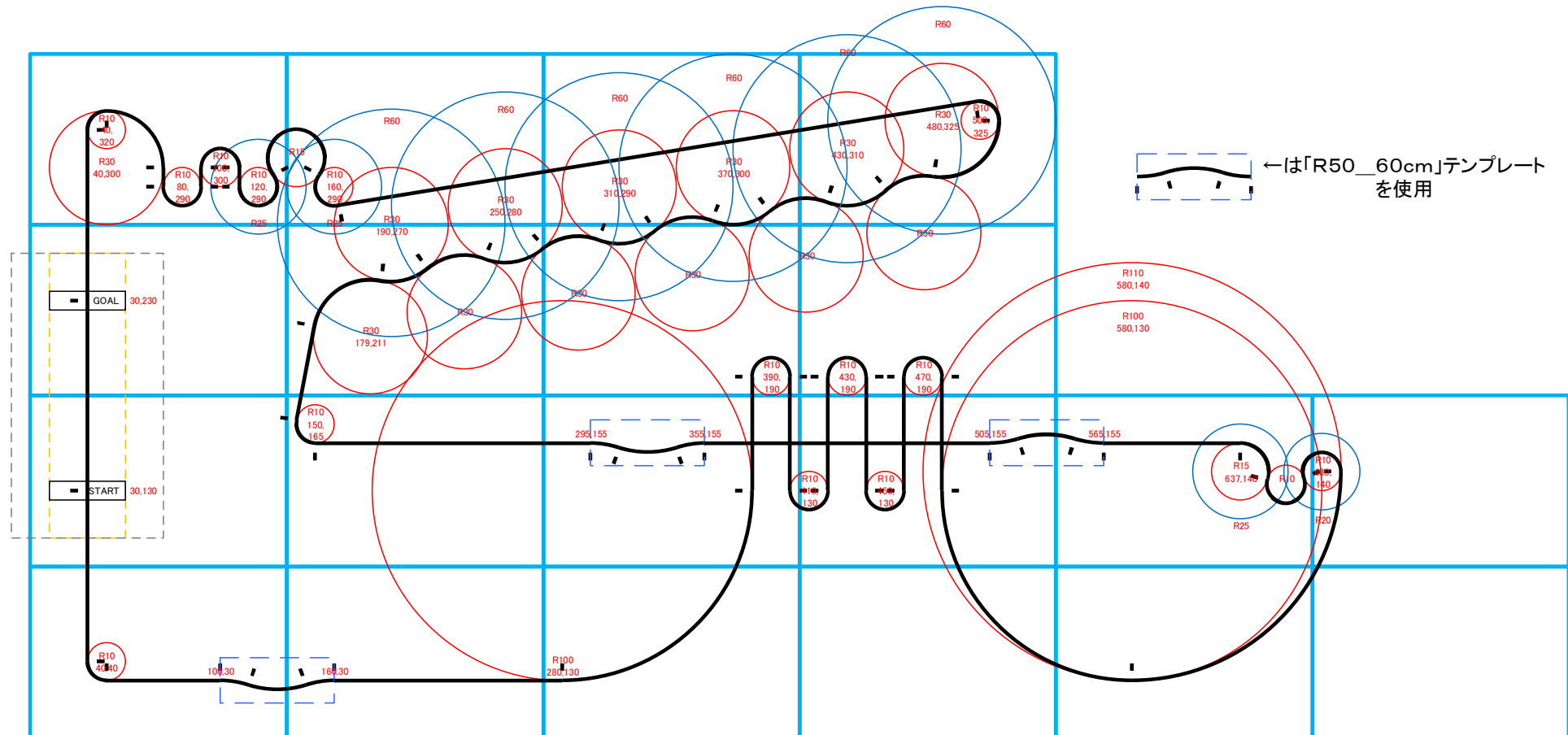
クラシックマウス競技 結果一覧

順位	出走 番号	ロボット名	操作者	所属	記録	賞
	CA27	prototype	日比野 翔紀	福井大学 からくり工房I.Sys	R	
	CA28	ジャービル	平井 伸幸	福井大学 からくり工房I.Sys	R	
	CB01	fv	山西 碧	TeamPumpkinPie	R	
	CB02	ズズマウス	倉澤 一詩	TeamPumpkinPie	R	
	CB03	熊マウス	坂部 夏南人	TeamPumpkinPie	R	
	CB04	frogDB	野村 弘行	株式会社アールティ	R	
	CB08	LRS Pi:Co Ver.0	江川 昌寿	アールティマウス部	R	
	CB14	classic-DC	武田 祐一	東京工芸大学からくり工房	R	
	CB15	Gうららγ	梅本 空	東京工芸大学からくり工房	R	
	CB17	ff	大城 豪志	東京工芸大学からくり工房	R	
	CB20	シリカゲル	川 紘直	株式会社ステップワン	R	
	CB22	ダブルえっちゃん	佐久間 徹	長野県工科短期大学校	R	
	CB23	初心者用マウス2018	こうへい	国際高専	R	
	CB26	NCX7500k	南保 慎一郎	国際高専ハンズオン部	R	
	CB38	K.O	大熊 鼓太郎	芝浦工業大学SRDC	R	
	CB39	メルカニッツ	加藤 圭哉	芝浦工業大学SRDC	R	
	CB43	NTK002	近藤 貴久	早稲田大学WMMC	R	
	CB44	SK-3110ver2	斎藤 喬介	早稲田大学WMMC	R	
	CB45	Mola Tecta	児玉 理	早稲田大学WMMC	R	
	CB46	raider	飯田 達仁	早稲田大学WMMC	R	
	CB53	A Ω	古池 晃樹	電気通信大学ロボメカ工房	R	
	CB54	Mongolian mouse	BAYARTOGTOKH GUNKHICHEENGUI	Mongolian university of science and technolog	R	
	CB28	Jury	加藤 成龍	JEC自習軍団	R	
	CB29	Edward	リュウ ヨウ	JEC自習軍団		棄権
	CB42	Hassam	高橋 良太			棄権
	CA11	ShaArm 2018	高橋 英宏			棄権
	CA14	TUA-SUM-RONG	Nawapat Jamroenrak	KMITL		棄権
	CA17	Mr.Potato 初	Tian Dawei	華中科技大学		棄権
	CA22	Chinchilla	Alberto Castro/Sebastian Montoya/Cristian Hewstone	Micromouse UC		棄権
	CA23	Red HoloRam	Matthew Chan	University of California San Diego		棄権
	CA29	Amber	中島 瑞	電通大ロボメカ工房OB		棄権
	CA35	Good_Boy	geon hee kim	Dankook.Univ		棄権
	CA47	ワダンゴムシ	和田 遼	東京理科大学 Mice		棄権

エントリー117／出走107／完走81 完走率76%

2018年全日本大会ロボットレース競技

全長31.7m(昨年35.2m)



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	賞
1	RT129	Cartis04.8	平井 雅尊	D-The-Star/アニキと愉快的仲間たち	00:11.166	優勝
2	RT128	L-sens01.1D	梅本 篤	名古屋工学院専門学校	00:11.480	第2位
3	RT127	whitechip 8	落合 誠治	天竜技術集団/極東技術結社	00:12.872	第3位
4	RT118	Ning3	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	00:13.475	第4位
5	RT110	Shine	Sheng-Hsiang,Li/Pei-i,Lin	Lunghwa University of Science and Technology	00:13.753	第5位
6	RT126	水行末	森田 瞭平	京都大学機械研究会	00:14.439	第6位,特別賞
7	RT099	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	00:14.492	特別賞
8	RT114	Pico5	Liou.Fong-Chun		00:14.854	
9	RT103	天下り	石井 啓輔/小野澤 豊	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科	00:14.950	
10	RT062	NCC010	谷内田 茂成	新潟コンピュータ専門学校	00:15.321	
11	RT100	GTS	鈴木 一次	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科	00:15.917	
12	RT063	KT-3改	山下 浩平	京都大学機械研究会	00:16.204	
13	RT021	Re:Villagestone2014	村石 亘	埼玉県立三郷工業技術高等学校 電子機械科	00:17.272	
14	RT059	ウーラ	和田 国土	新潟コンピュータ専門学校	00:17.523	
15	RT122	RS110	遠藤 隆記	極東技術結社	00:17.808	
16	RT053	knives01	馬場 遼	名古屋工学院専門学校	00:17.913	
17	RT060	ブンブーン	尾方 龍之	新潟コンピュータ専門学校	00:17.929	
18	RT044	AURA	高橋 明里	埼玉県立狭山工業高校電子機械科	00:18.915	ベストジュニア賞
19	RT061	スコピオン	南波 拓海	新潟コンピュータ専門学校	00:19.661	
20	RT123	VIGIL	尾山 颯汰	立命館大学ロボット技術研究会	00:19.675	
21	RT109	Yeezy Lamborghini	Pablo Salamanca	Lamborghini	00:19.714	
22	RT052	NKTracer_proto	黄 仁大	名古屋工学院専門学校	00:19.988	
23	RT046	Oculus	田中 祐樹	埼玉県立狭山工業高校電子機械科	00:20.128	
24	RT008	VerdiRT18	平井 秀一	アニキと愉快的仲間たち/厚木ロボット研究会	00:20.179	
25	RT048	Tempest	湊 大樹	埼玉県立狭山工業高校電子機械科	00:20.330	
26	RT032	Schwarz	黒澤 舞	東京電子専門学校	00:20.568	
27	RT043	Arcanum	久保田 光貴	埼玉県立狭山工業高校電子機械科	00:20.956	
28	RT050	キタサンブラック改二	北村 飛龍	埼玉県立三郷工業技術高校	00:21.097	
29	RT031	帰ってきてSIGEHARU	加藤 秀人	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	00:21.262	
30	RT105	gdg	Park geonju, Jeong euidong, Kim geonhee	MAZE	00:21.775	
31	RT049	arrows R2	松本 直紀	埼玉県立三郷工業技術高校	00:21.848	
32	RT045	glaciers	鈴木 翔也	埼玉県立狭山工業高校電子機械科	00:22.342	
33	RT029	RM2018	松岡 璃玖	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	00:22.493	
34	RT095	C-18	尾鷲 真士	電気通信大学ロボメカ工房OB	00:22.572	
35	RT120	美影2.5	中島 史敬		00:22.601	
36	RT085	ホンダフィット2	本田 卓	立命館大学ロボット技術研究会	00:22.631	
37	RT124	TE-RT	大日向 拓実		00:22.656	
38	RT020	黄金鱒9	大橋 辰也	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:22.831	
39	RT070	TracerS_ver.1.2	関 柊哉	日本工業大学 滝田研究室	00:23.034	
40	RT111	Finger	Li-Chung,Lin	Lunghwa University of Science and Technology	00:23.317	
41	RT112	dandan	Shih-Lin,Chen	Lunghwa University of Science and Technology	00:23.900	

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	賞
42	RT107	Big_hammer	Seungil Ko, Jinho Lee	dankook university, MAZE	00:24.223	
43	RT019	KZ-1(21)	畠山 和昭	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:24.745	
44	RT042	3E00番	小坂 洋平	狭山工業高校	00:25.110	
45	RT022	Taehyung	高岡 龍司	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	00:25.449	
46	RT026	眉パッカーン	永井 琉誠	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	00:26.181	
47	RT119	FRAGILE018RT	河野 純也		00:26.267	
48	RT057	ギャラポリーGO	岡崎 琳	島根職業能力開発短期大学校	00:27.616	
49	RT094	preVice	岸田 貴光	電気通信大学ロボメカ工房OB	00:28.731	
50	RT001	アポロ	牛窪 尚貴	東京工芸大学からくり工房	00:29.051	
51	RT117	Kaze	Cai Xincheng & Chen Shiyu	Ngee Ann Polytechnic	00:29.482	
52	RT102	M.O	岡田 みやこ	千葉県立船橋高等技術専門校システム設計科	00:29.963	
53	RT101	Allegro	小出 敏暉	千葉県立船橋高等技術専門校システム設計科	00:30.580	
54	RT028	pipapipa	森 孝也	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	00:30.596	
55	RT087	十二試艦上戦闘機・改	渡邊 悠希	立命館大学ロボット技術研究会	00:31.867	
56	RT023	ギャプラス	繁野 覚羅	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	00:32.058	
57	RT051	KNCT-RT1改	葉山 清輝	熊本高等専門学校	00:32.681	
58	RT024	Horcruz	田中 峻世	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	00:33.389	
59	RT073	Hayataro1-1	豊永 拓人	天竜技術集団	00:34.497	
60	RT113	Li-Zai	Chao, Shih-Wei		00:34.810	
61	RT088	verde	奥山 拓	立命館大学ロボット技術研究会	00:35.856	
62	RT005	BDZ	佐久間 大貴	東京工芸大学からくり工房	00:37.745	
63	RT007	TR-2018	西崎 伸吾	厚木ロボット研究会	00:37.916	
64	RT084	anemone_repair	片山 裕太	立命館大学ロボット技術研究会	00:41.689	
65	RT040	水天一碧	岩村 謙一	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	00:43.894	
66	RT092	フジトレーサー2号	藤澤 彰宏		00:44.491	
67	RT072	ロボットN	古泉 直人	日本工業大学マイクロコンピュータ研究部	00:46.042	
68	RT004	ヴァーミリオンバイト	小俣 和輝	東京工芸大学からくり工房	00:48.504	
69	RT003	P-01A	小川 直樹	東京工芸大学からくり工房	00:48.507	
70	RT038	インド人を右に	矢部 真也	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	00:50.079	
71	RT089	3号機	佐々木 規人	立命館大学ロボット技術研究会	01:09.354	
72	RT083	A	鄒 亮	立命館大学ロボット技術研究会	01:12.913	
73	RT077	良くすべる。	奥田 汰樹	日野市立三沢中学校科学部	01:21.161	
74	RT081	タイマイ	有賀 匠	明星大学情報学部情報学科川原研究室	01:22.965	
75	RT012	TRS	長尾 晃一郎	福井大学 からくり工房I.Sys	01:31.842	
76	RT068	Liner	今井 康太	福井大学 からくり工房I.Sys	02:01.126	
77	RT096	小華	市野塚 朝	電通大ロボメカ工房OB	02:10.618	
	RT002	天真	斎藤 巧真	東京工芸大学からくり工房	R	
	RT006	トレ三郎	小川 靖夫		R	
	RT010	神楽2	猪野 貴之	からくり工房A:Mac	R	
	RT013	2号	多田 香里	福井大学 からくり工房I.Sys	R	
	RT014	プロトマウマウ	高村 紀之	福井大学 からくり工房I.Sys	R	
	RT015	ぶんちゃん	関谷 奈歩	福井大学 からくり工房I.Sys	R	
	RT017	TKGY	青木 茉衣	福井大学 からくり工房I.Sys	R	

ロボトレース競技 決勝 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	賞
	RT018	黒炎	赤尾 健太	福井大学 からくり工房I.Sys	R	
	RT025	Lasbare	渡部 結太	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	R	
	RT027	鼻骨	森田 隼斗	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	R	
	RT030	オカピ〜号	岡田 祈	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	R	
	RT034	芋	田南 吉章	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	R	
	RT035	T.R ver2	高石 亮	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	R	
	RT041	シロクマさん	篠田 達也	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究所	R	
	RT047	Piscis	玉井 悠也	埼玉県立狭山工業高校電子機械科	R	
	RT056	ギャラポリーBlack	清中 賢也	島根職業能力開発短期大学校	R	
	RT058	Y-03	田中 洋輔	新潟コンピュータ専門学校	R	
	RT065	BT-42R2	節野 佑馬	福井大学 からくり工房I.Sys	R	
	RT067	m265	多胡 沙耶	福井大学 からくり工房I.Sys	R	
	RT069	ゆにばーさる	上野 玄稀	福井大学 からくり工房I.Sys	R	
	RT071	insect	福田 湊人	日本工業大学マイクロコンピュータ研究部	R	
	RT074	江戸幕府	倉島 智哉	長野県工科短期大学校	R	
	RT075	無敗の最弱	丹羽 名央規	日野市立三沢中学校科学部	R	
	RT076	三青機	守屋 昂紀	日野市立三沢中学校科学部	R	
	RT078	sfida	吉村 梨沙	明星大学情報学部川原研究室(仮)	R	
	RT079	ロボット1号	江澤 知宏	明星大学情報学部情報学科川原研究室	R	
	RT080	はとぼっぼ	服部 統一朗	明星大学情報学部情報学科川原研究室	R	
	RT082	山田2号	山田 かえで	明星大学情報学部情報学科川原研究室	R	
	RT086	物理場	門野 広大	立命館大学ロボット技術研究会	R	
	RT090	マグロ	山本 一天	立命館大学ロボット技術研究会	R	
	RT091	電電虫10	出口 鷹也	立命館大学ロボット技術研究会	R	
	RT093	スカイレイカー3型	いとう ひさし		R	
	RT104	Jehu 4	David Otten	Massachusetts Institute of Technology	R	
	RT106	geobuksun	choi jin woo	dankook university, MAZE	R	
	RT121	Lumaca	山田 真	福井大学 からくり工房I.Sys	R	
	RT125	Joker	高柳 智	からくり工房A:Mac	R	
	RT064	トレース	越後 鷹統	福井大学 からくり工房I.Sys	棄権	
	RT009	Mi錦	寺崎 清	アニキと愉快的な仲間たち	棄権	
	RT011	Blue Star	野村 慎之介		棄権	
	RT016	CELSIOR	浅川 英慶	福井大学 からくり工房I.Sys	棄権	
	RT033	ケビン翔太ウィルソン	林 倫之	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	棄権	
	RT036	ブドウ糖	櫻井 和磨	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	棄権	
	RT037	SWAY	柳下 泰成	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	棄権	
	RT039	先駆け！クロマティ高校	楠木 幹也	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	棄権	
	RT054	お弁当箱	平川 拓実	電気通信大学ロボメカ工房	棄権	
	RT055	Orca	松本 修尚	電気通信大学ロボメカ工房	棄権	
	RT066	とっと	岩原 拓未	福井大学 からくり工房I.Sys	棄権	
	RT097	KYURI18	佐藤 陽太	電通大ロボメカ工房OB	棄権	
	RT098	Coral	中島 瑞	電通大ロボメカ工房OB	棄権	
	RT108	Lamborghini	Andres Bercovich	Lamborghini	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	記録	賞
	RT115	Alpha	Yap Ching Khang	Southern Taiwan University of Science and Technology	棄権	
	RT116	JunRobotrace	Tsai,Li-Chun	Southern Taiwan University of Science and Technology	棄権	

エントリー129／出走113／完走77 完走率89%

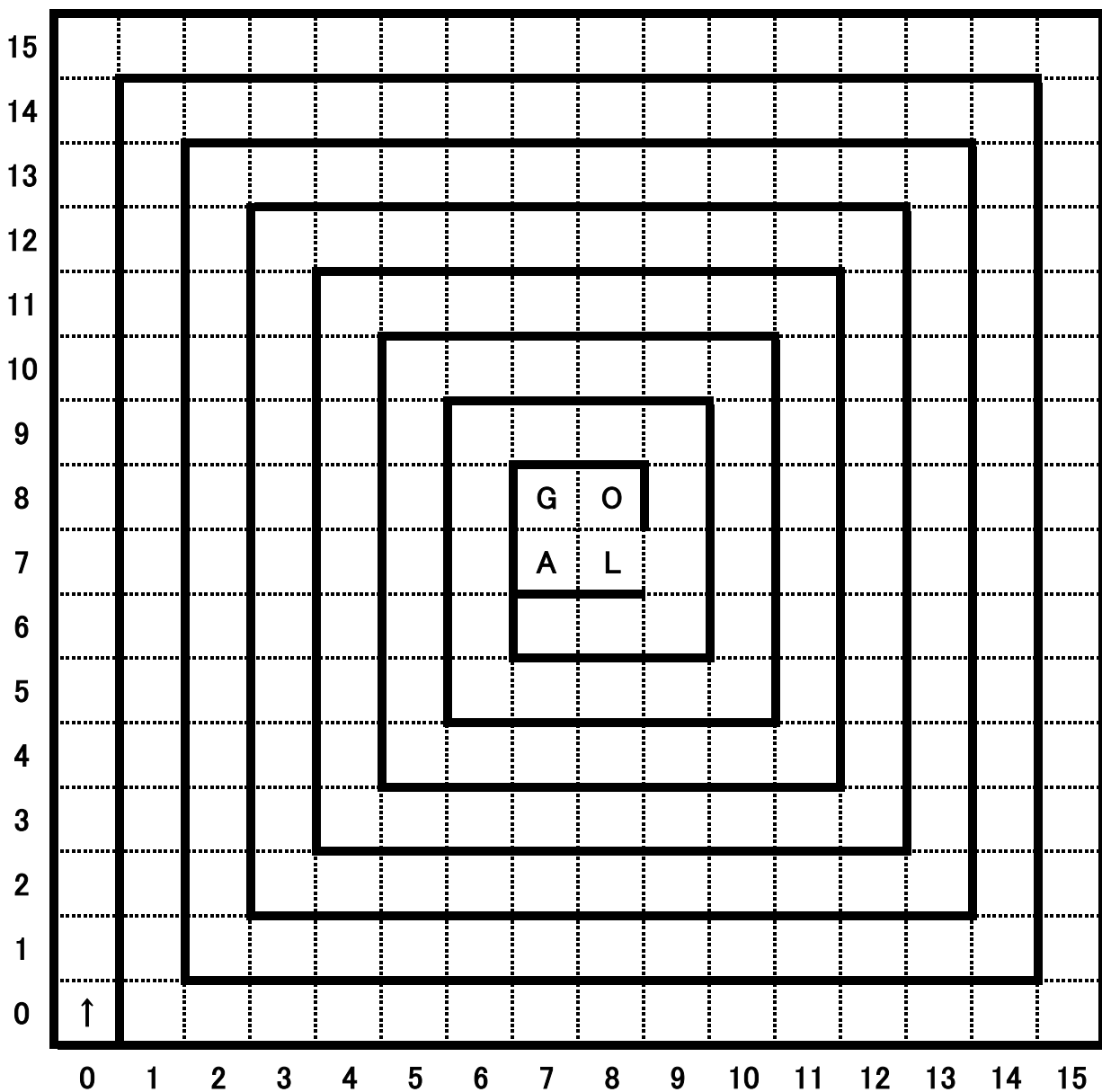
2018:全日本大会

マウスパーティ 田代杯

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



249歩27折

参加ロボット

トライごとの走行タイム



MM2018 マイクロマウス競技 ファイナル 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	MM26	Fantom2nd	松井 祐樹	D-The-Star	02:21.976	00:11.254	00:09.996	00:09.066	00:09.045	00:09.045	優勝,田代賞
2	MM25	Fusion	山下 浩平	京都大学機械研究会	02:37.357	00:22.895	00:12.859	00:11.656	00:10.972	00:10.972	第2位,ベストマウサー-特別賞
3	MM08	翠嵐	宇都宮 正和	D-The-Star	02:54.239	F00:13.325	00:12.207	R		00:12.207	第3位
4	MM20	Ning6	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	03:09.378	00:22.619	00:14.294	00:13.181	00:12.716	00:12.716	第4位
5	MM18	Excel:mini-4	Khiew Tzong Yong		02:49.739	00:15.815	00:14.413	00:13.455	R	00:13.455	第5位,NT賞
6	MM21	こじまうす12	小島 宏一		02:00.464	00:25.736	00:14.388	R	R	00:14.388	第6位,特別賞
7	MM22	Thrush	岸本 匠	福井大学 からくり工房I.Sys	03:33.182	00:18.447	00:17.923	00:15.047		00:15.047	
8	MM24	シン・ウムオ	寶澤 駿	東京理科大学 Mice	04:31.012	R	00:20.220	R	00:19.105	00:19.105	特別賞
9	MM11	しゅべるま〜じゅにあ	今井 康博	D-The-Star/MiceBusters	02:33.513	00:25.385	R	R	R	00:25.385	
10	MM10	spangle	徳永 弦久		03:17.580	00:36.329	00:30.666	T00:31.627		00:30.666	
11	MM03	neu	大嶽 結衣	Mice Busters	04:06.601	00:41.919	R			00:41.919	特別賞
12	MM04	ExRi	高柳 智	からくり工房A:Mac	R	02:35.186	R			02:35.186	フレッシュマン特別賞
13	MM13	小紫	赤尾 健太	福井大学 からくり工房I.Sys	03:20.500	R	R	R		03:20.500	
14	MM07	Maneuver	加藤 雄資		03:26.114	R	R			03:26.114	
15	MM15	まえけんマウス量産型専用機	前田 賢太郎	アールティマウス部	04:09.929	R	R	R	R	04:09.929	
16	MM14	ARROWHEAD	須賀 裕文	D-The-Star	04:18.247	R	R	R	R	04:18.247	
17	MM06	HM-2017	西崎 伸吾	厚木ロボット研究会	05:24.849	R	R			05:24.849	
	MM01	Rasty	貴俵 亮介	東京工芸大学からくり工房	R	R	R	R	R	R	
	MM02	Bluetal	早川 大輝	電気通信大学ロボメカ工房	R	R	R	R	R	R	
	MM05	Wert	田所 祐一	東京工業大学ロボット技術研究会Cheese	R	R	R	R	R	R	
	MM09	Hassam	高橋 良太		R	R	R	R	R	R	
	MM12	SaharaMouse2	菅原 昌弥	ロボコンやっぺし	R	R	R			R	
	MM16	TQD-Micromouse JH	Fan Zhou	TQD-Micromouse JH	R	R	R	R	R	R	
	MM17	LoLe 3	Zhenyan Wong	Huazhong University of Science and Technology	R	R	R	R	R	R	
	MM23	ロング17号機(20周年記念)	小峰 直樹		R	R	R	R	R	R	
	MM19	Zirox	Peter Harrison	Mr							棄権

MM2018 マイクロマウス競技 セミファイナル 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	MS14	Inou	井土 拓海	Cheese OB	00:51.076	R	00:14.615	00:09.790		00:09.790	
2	MS16	はむすたー2号	高良 和樹	アールティマウス部	00:52.402	00:17.243	00:36.763	00:12.302	00:11.936	00:11.936	
3	MS15	Hound	山田 仰	京大機械研	00:42.926	R	00:15.367	00:16.597	R	00:15.367	
4	MS19	ST-Mouse42改	山口 亨一	埼玉県立新座総合技術高等学校	01:09.918	00:32.079	00:28.575			00:28.575	
5	MS11	R-06rev2	山村 道久	株式会社インフォグラム	01:35.136	00:30.541	T00:27.059			00:30.541	
6	MS05	GRS	五十嵐 千尋	新潟コンピュータ専門学校	R	00:59.430	R	00:45.750	00:45.680	00:45.680	
7	MS07	TETU-DC-Smart	福元 鉄平	東京工芸大学からくり工房	01:12.150	R	R	R		01:12.150	
8	MS09	3分の1の純情なこうしくん	玉川 晃聖	東京工芸大学からくり工房	R	01:47.111	R	R		01:47.111	
9	MS01	Que	竹本 裕太	Mice Busters	01:57.150	R	R	R	R	01:57.150	
10	MS06	jerry	宮下 和也	東京工芸大学からくり工房	02:19.882	R	R	R		02:19.882	
11	MS08	ねずまる	田村 知慶	東京工芸大学からくり工房	02:46.298	R	R			02:46.298	
	MS02	鶺鴒	谷口 野歩	Mice OB	R	R	R	R	R	R	
	MS03	越頭見	小泉 太嘉志	Mice OB	R	R	R	R	R	R	
	MS04	角砂糖	山形 和正	新潟コンピュータ専門学校	R	R	R	R	R	R	
	MS10	RV-TOKI_Pocket	新保 佑京	東京工芸大学からくり工房OB	R	R	R	R	R	R	
	MS12	Viridini	川瀬 廣明	電気通信大学ロボメカ工房	R	R				R	
	MS13	ナイーブT細胞	石黒 仁	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	R					R	
	MS17	rossweisse	青木 政武	アールティマウス部	R	R	R	R	R	R	
	MS18	Sandwich2	畠山 和昭	埼玉県立新座総合技術高等学校	R	R				R	

MM2018 クラシックマウス競技 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	CA62	ExiaAlter	平松 直人	Mice Busters	00:34.586	R	00:05.467	00:05.111	00:04.939	00:04.939	優勝
2	CA58	赤い彗星	宇都宮 正和	D-The-Star	00:41.758	00:05.257	00:05.165	00:05.172	00:05.105	00:05.105	第2位
3	CA41	Diu-Gow 5	Xin-Han Cai		00:20.044	00:05.494	00:05.245	00:05.236	00:05.210	00:05.210	第3位
4	CA63	黒椿	赤尾 健太	福井大学 からくり工房I.Sys	00:35.544	00:05.508	00:05.580	00:05.459	00:05.416	00:05.416	
5	CA39	JunMouse	Tsai,Li-Chun	Southern Taiwan University of Science and Technology	00:44.255	00:06.084	00:05.647	R		00:05.647	フレッシュマン特別賞
6	CA20	Long - Turbo	Liu Tao, Yang Ming, Kang Zhangqi, Wang Chao	School of Electrical & Information Eng., Tianjin University	00:20.195	00:05.969	00:05.773	R	R	00:05.773	
7	CA42	HIPPO C	liao,huan-jie		00:34.812	00:06.037	00:06.124	00:05.837	R	00:05.837	
8	CA24	Excel-9b	Khiew Tzong Yong		00:39.909	00:06.151	00:05.971	00:05.842	R	00:05.842	
9	CA33	Que	竹本 裕太	Mice Busters	00:42.306	00:06.967	00:06.350	00:06.198	00:06.057	00:06.057	
10	CA25	Decimus 5A	Peter Harrison	Mr	00:40.610	00:07.569	00:06.601	00:06.095	R	00:06.095	
11	CA54	Detonator	早川 大輝	電気通信大学ロボメカ工房	00:48.340	00:07.446	00:06.506	R	00:06.117	00:06.117	フレッシュマン特別賞
12	CA59	しゅべるま〜	今井 康博	D-The-Star/MiceBusters	01:08.321	00:06.536	00:06.202	00:06.197	00:06.211	00:06.197	
13	CA60	YA4改	荒井 優輝	からくり工房A:Mac	00:54.990	R	00:06.316	R	00:06.217	00:06.217	
14	CA37	Wa-Zai	Chao, Shih-Wei		00:33.036	00:06.445	R	00:06.277	R	00:06.277	
15	CA38	Blitz II	Yap Ching Khang	Southern Taiwan University of Science and Technology	00:38.175	00:07.216	00:06.568	R	R	00:06.568	
16	CA61	Kryptos	中野 元太	東京理科大学 Mice	00:43.960	00:07.050	00:06.811	00:39.056		00:06.811	
17	CA40	Darkness	WU-HSIN-CHANG	Southern Taiwan University of Science and Technology	00:44.074	00:07.250	00:06.945	00:06.812	R	00:06.812	
18	CA57	もちもち4号	木村 威	渋谷教育学園幕張高等学校物理部	01:15.534	00:07.811	00:07.980	R	00:07.086	00:07.086	ベストジュニア賞
19	CA49	Vermilion Bis	船田 健悟	東京理科大学 Mice/Rats	00:50.543	R	00:07.117	R	R	00:07.117	
20	CA44	AliCe	大野 孝太	東京理科大学 Mice	00:45.315	00:07.490	R	R		00:07.490	
21	CA55	BIJELA	高尾 圭祐	東京理科大学 Mice	00:57.822	00:08.364	00:07.686	00:07.661	R	00:07.661	
22	CA32	SB-DC6	大岩 優生	名古屋工学院専門学校	00:27.396	00:14.307	00:12.424	00:08.739		00:08.739	
23	CA34	BALD EAGLE	中瀬 優	Mice OB/吸引絶許会	00:47.140	00:09.915	R	00:08.907	R	00:08.907	
24	CA53	knives EX	馬場 遼	名古屋工学院専門学校	00:49.316	R	R	00:48.736	00:09.283	00:09.283	
25	CA09	クレッセントムーン	岩澤 亮介	名城大学マイクロマウスゼミ	00:41.105	00:10.694	00:10.404	00:10.317	T00:10.270	00:10.317	特別賞
26	CA19	TQD-Micromouse JQ	Ji Cheng	HEARTHSTONE	R	00:43.115	F00:12.068	00:12.068	00:12.069	00:12.068	
27	CA43	雪風5+1	中島 史敬		00:39.520	00:12.148	R	R	R	00:12.148	

MM2018 クラシックマウス競技 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
28	CA50	Aventa	浅川 英慶	福井大学 からくり工房I.Sys	00:48.783	R	R	R	00:14.123	00:14.123	
29	CA31	BRAVE	内田 雄太郎	電通大口ボメカ工房OB	01:34.093	00:14.236				00:14.236	ニューテクノロジー賞
30	CA51	NigLacerto	岸波 華彦	東京工業大学ロボット技術研究会Cheese	00:27.897	00:14.350	R	R	R	00:14.350	
31	CB18	Hornet v2	仲田 尚貴	東京工芸大学からくり工房	01:01.175	00:14.807	00:14.690	00:23.981	T00:14.845	00:14.690	
32	CA56	Yawgurt	長尾 晃一郎	福井大学 からくり工房I.Sys	R	R	00:32.554	00:15.061	00:14.778	00:14.778	
33	CB05	STRONG/ZERO	犬飼 健二	株式会社アールティ	00:56.165	R	R	00:15.063	T00:11.456	00:15.063	
34	CA46	Meister	成田 諒	東京理科大学 Mice	00:57.806	00:15.685	00:15.336	00:15.370		00:15.336	
35	CA10	Pi:Co改	川村 誠	株式会社トヨタコミュニケーションシステム(1月からトヨタシステムズ)	00:43.581	00:18.087	00:16.779	R	00:15.947	00:15.947	
36	CB50	Yamane4.5	山口 亨一	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:59.036	00:18.933	00:19.765	00:17.260		00:17.260	
37	CA01	ピーコかな	青木 政武	アールティマウス部	00:33.683	00:18.927	R	00:17.872	R	00:17.872	
38	CA05	AEGIS	佐藤 翔	法政大学 電気研究会	01:02.108	R	00:22.030	00:18.051	R	00:18.051	
39	CA52	KNCT-MM2DC改	葉山 清輝	熊本高等専門学校	00:58.880	00:19.061	R	R		00:19.061	
40	CA48	camellia	椿 翔太	東京理科大学 Mice	00:45.486	00:24.252	00:23.605	00:20.391	R	00:20.391	
41	CB40	煩惱ちゃん	高柳 智	からくり工房A:Mac	00:56.682	00:20.848	R	R	R	00:20.848	
42	CA18	TQD-Micromouse JZ	Hang Long	TQD-Micromouse JZ	00:39.673	00:21.857	R	00:21.902	F00:14.857	00:21.857	
43	CA36	ChanChan	Park Chan Hee	Dankook university, MAZE	R	00:52.576	R	00:26.115	R	00:26.115	
44	CB21	ふらっしゅ	中田 京慶	株式会社ステップワン ふらっしゅチーム	01:17.748	00:26.390	00:26.421	T00:26.395		00:26.390	
45	CB07	ポテトピーコ	青木 翔雷	アールティマウス部	01:23.297	R	R	00:30.884		00:30.884	
46	CA16	tracer	Jiaxiang Feng	HuaZhong Uni. of Sci. and Tec.	R	R	00:31.403	R	R	00:31.403	
47	CA21	Lightning McQueen	Zhao Yao, Liang Jiahuo, Li Xiangkun, Liu Yingshu	School of Electrical & Information Eng., Tianjin University	00:34.614	R	R	R	R	00:34.614	
48	CA07	Madone	日比 巧	名城大学マイクロマウスゼミ	01:24.478	00:55.351	00:52.552			00:52.552	
49	CA30	ビスカーチャ	大久保 祐人	電通大口ボメカ工房OB	00:56.282	R	R			00:56.282	
50	CB32	とかも1号	立崎 乃衣	渋谷教育学園幕張中学校電気部	02:01.071	00:56.412	R			00:56.412	特別賞
51	CB37	Pi:Co Plain	藤盛 佑成	芝浦工業大学SRDC	01:46.440	00:57.007				00:57.007	
52	CA04	Oribe ver3	吉田 建	法政大学 電気研究会	01:02.788	R	01:02.805	T00:19.252		01:02.788	
53	CA45	半田ディザスター	福田 真悟	東京理科大学 Mice	R	R	R	01:04.062		01:04.062	
54	CB13	走るサンダー	浜野 修多	東京工芸大学からくり工房	R	01:07.526	R	R		01:07.526	

MM2018 クラシックマウス競技 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
55	CB16	限300	木俣 雄介	東京工芸大学からくり工房	01:09.120	R	R	R	R	01:09.120	
56	CB30	novem	瀬谷 勇太	SRDC Next	R	01:10.333	R	R	R	01:10.333	
57	CB09	JunkChimera	川上 靖次	アールティマウス部	01:11.486	R	R	R	R	01:11.486	
58	CB11	天の童	鈴木 雷	やまがたロボットクラブ(山形6小)	01:13.511	01:13.467	R			01:13.467	特別賞
59	CB27	ハイチュウ	中島谷 侑己	国際高専ハンズオン部	01:18.573	01:18.079	T01:18.526			01:18.079	
60	CB25	ぺらぺら	廣原 隆司	国際高専ハンズオン部	R	01:18.513				01:18.513	
61	CB48	jackmouse	佐藤 充希	早稲田大学WMMC	01:21.949	R	T01:20.636			01:21.949	
62	CB49	赤蛙	井上 湧介	早稲田大学WMMC	R	R	01:25.529	T00:31.955		01:25.529	
63	CB34	モル	永澤 一輝	自由工房	01:26.052	R	T01:26.042			01:26.052	
64	CB35	_____	駒木根 直人	自由工房	01:30.694	R	01:30.765			01:30.694	
65	CB06	H2R-Pi:Co	林 立樹	株式会社アールティ	01:31.016	R	R	R	R	01:31.016	
66	CB12	フリテン	赤井田 奨馬	東京工芸大学からくり工房	R	R	01:32.486			01:32.486	
67	CB33	電気兎	長澤 雄太	自由工房	R	R	01:37.690			01:37.690	
68	CB41	SSTN-P	笹谷 禎伸	からくり工房A:mac	01:40.312	R				01:40.312	
69	CB31	栗おこわ	太田 智也	渋谷教育学園幕張中学校電気部	01:41.511	R	R			01:41.511	
70	CA08	吾輩は猫	松井 良薫	名城大学マイクロマウスゼミ	R	R	01:41.820	R	R	01:41.820	
71	CB47	Amberjack	稲田 知浩	早稲田大学WMMC	R	01:46.058				01:46.058	
72	CA06	ですとろいやー3号	藤原 周平	中国職業能力開発大学校ロボコンサークル	01:54.142	R	R			01:54.142	
73	CA15	Janusz	<small>Hubert Grzegorzczak / Rafal Cyminski / Mateusz Michalak</small>	KoNaR	01:55.086	R	T00:41.192			01:55.086	
74	CB52	ELISA	江崎 大也	電気通信大学ロボメカ工房	02:04.693	R				02:04.693	
75	CB36	rabbit01	山田 寛子	自由工房	02:09.191	R				02:09.191	
76	CA03	2.0	長澤 俊典	法政大学 電気研究会	02:12.335	R				02:12.335	
77	CB10	マウス係長	中川 範晃	アールティマウス部	02:13.478	T01:10.173				02:13.478	
78	CA12	P板ユニバーサルマウス量産型	いとう ひさし		02:13.618	T01:32.878				02:13.618	特別賞
79	CB24	はせがわわ	長谷川 翔	国際高専ハンズオン部	03:10.971					03:10.971	
80	CB51	フラワーヒル式号機	佐藤 駿	<small>埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科</small>	03:28.952	T02:28.450				03:28.952	
81	CB19	TYU三郎・改	小川 靖夫		04:32.545					04:32.545	

MM2018 クラシックマウス競技 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
	CA02	SunMouse	高橋 駿輔	東京工業大学ロボット技術研究会Cheese	R	R	R	R	R	R	
	CA13	Ponytail	thanapoom pumee	KMITL	R	R	R			R	
	CA26	デデカス1号	金谷 怜音	福井大学 からくり工房I.Sys	R	R	R	R	R	R	
	CA27	prototype	日比野 翔紀	福井大学 からくり工房I.Sys	R					R	
	CA28	ジャービル	平井 伸幸	福井大学 からくり工房I.Sys	R	R	R			R	
	CB01	fv	山西 碧	TeamPumpkinPie	R	R	R	R	R	R	
	CB02	ズズマウス	倉澤 一詩	TeamPumpkinPie	R	R	R	R	R	R	
	CB03	熊マウス	坂部 夏南人	TeamPumpkinPie	R	R	R	R	R	R	
	CB04	frogDB	野村 弘行	株式会社アールティ	R	R	R			R	
	CB08	LRS Pi:Co Ver.0	江川 昌寿	アールティマウス部	R	R	R	R	R	R	
	CB14	classic-DC	武田 祐一	東京工芸大学からくり工房	R	R	R	R	R	R	
	CB15	Gうららγ	梅本 空	東京工芸大学からくり工房	R	R	R			R	
	CB17	ff	大城 豪志	東京工芸大学からくり工房	R	R	R	R	R	R	
	CB20	シリカゲル	川 紘直	株式会社ステップワン	R					R	
	CB22	ダブルえっちゃん	佐久間 徹	長野県工科短期大学校	R	R				R	
	CB23	初心者用マウス2018	こうへい	国際高専	R	R				R	
	CB26	NCX7500k	南保 慎一郎	国際高専ハンズオン部	R	R				R	
	CB38	K.O	大熊 鼓太郎	芝浦工業大学SRDC	R	R	R			R	
	CB39	メルカニッツ	加藤 圭哉	芝浦工業大学SRDC	R	R	R			R	
	CB43	NTK002	近藤 貴久	早稲田大学WMMC	R	R	R			R	
	CB44	SK-3110ver2	斎藤 喬介	早稲田大学WMMC	R	R	R	R	R	R	
	CB45	Mola Tecta	児玉 理	早稲田大学WMMC	R	R	R	R	R	R	
	CB46	raider	飯田 達仁	早稲田大学WMMC	R	R	R	R		R	
	CB53	A Ω	古池 晃樹	電気通信大学ロボメカ工房	R	R	R	R	R	R	
	CB54	Mongolian mouse	BAYARTOGTOKH GUNKHICHEENGUI	Mongolian university of science and technolog	R	R	R			R	
	CB28	Jury	加藤 成龍	JEC自習軍団	R	R	R	R	T01:20.389	R	
	CB29	Edward	リュウ ヨウ	JEC自習軍団							棄権

MM2018 クラシックマウス競技 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
	CB42	Hassam	高橋 良太							棄権	
	CA11	ShaArm 2018	高橋 英宏							棄権	
	CA14	TUA-SUM-RONG	Nawapat Jamroenrak	KMITL						棄権	
	CA17	Mr.Potato 初	Tian Dawei	華中科技大学						棄権	
	CA22	Chinchilla	<small>Alberto Castro/Sebastian Montoya/Cristian Hewstone</small>	Micromouse UC						棄権	
	CA23	Red HoloRam	Matthew Chan	University of California San Diego						棄権	
	CA29	Amber	中島 瑞	電通大口ボメカ工房OB						棄権	
	CA35	Good_Boy	geon hee kim	Dankook.Univ						棄権	
	CA47	ワダンゴムシ	和田 遼	東京理科大学 Mice						棄権	

MM2018 ロボトレース競技 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	RT129	Cartis04.8	平井 雅尊	D-The-Star/アニキと愉快な仲間たち	00:17.297	00:11.423	00:11.166			00:11.166	優勝
2	RT128	L-sens01.1D	梅本 篤	名古屋工学院専門学校	00:16.589	00:11.480	R			00:11.480	第2位
3	RT127	whitechip 8	落合 誠治	天竜技術集団/極東技術結社	00:38.252	00:13.517	00:12.872			00:12.872	第3位
4	RT118	Ning3	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	00:29.247	00:13.997	00:13.475			00:13.475	第4位
5	RT110	Shine	Sheng-Hsiang,Li/Pei-i,Lin	Lunghwa University of Science and Technology	00:22.365	R	00:13.753			00:13.753	第5位
6	RT126	水行末	森田 瞭平	京都大学機械研究会	00:26.304	00:14.439	R			00:14.439	第6位.特別賞
7	RT099	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	00:29.837	00:14.492	R			00:14.492	特別賞
8	RT114	Pico5	Liou.Fong-Chun		00:21.041	R	00:14.854			00:14.854	
9	RT103	天下り	石井 啓輔/小野澤 豊	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科	00:30.022	00:14.950	R			00:14.950	
10	RT062	NCC010	谷内田 茂成	新潟コンピュータ専門学校	00:18.395	00:15.321	00:15.331			00:15.321	
11	RT100	GTS	鈴木 一次	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科	00:22.302	R	00:15.917			00:15.917	
12	RT063	KT-3改	山下 浩平	京都大学機械研究会	00:30.365	00:17.152	00:16.204			00:16.204	
13	RT021	Re:Villagestone2014	村石 亘	埼玉県立三郷工業技術高等学校 電子機械科	00:18.850	00:17.996	00:17.272			00:17.272	
14	RT059	ウーラ	和田 国土	新潟コンピュータ専門学校	00:20.201	00:17.523	R			00:17.523	
15	RT122	RS110	遠藤 隆記	極東技術結社	00:17.808	R	R			00:17.808	
16	RT053	knives01	馬場 遼	名古屋工学院専門学校	00:26.421	00:18.391	00:17.913			00:17.913	
17	RT060	ブンブブーン	尾方 龍之	新潟コンピュータ専門学校	00:17.929	R	R			00:17.929	
18	RT044	AURA	高橋 明里	埼玉県立狭山工業高校電子機械科	00:18.929	00:18.921	00:18.915			00:18.915	ベストジュニア賞
19	RT061	スコピオン	南波 拓海	新潟コンピュータ専門学校	00:19.661	R	00:19.738			00:19.661	
20	RT123	VIGIL	尾山 颯汰	立命館大学ロボット技術研究会	00:20.555	00:20.609	00:19.675			00:19.675	
21	RT109	Yeezy Lamborghini	Pablo Salamanca	Lamborghini	00:26.671	00:20.790	00:19.714			00:19.714	
22	RT052	NKCtracer_proto	黄 仁大	名古屋工学院専門学校	00:35.049	00:22.449	00:19.988			00:19.988	
23	RT046	Oculus	田中 祐樹	埼玉県立狭山工業高校電子機械科	00:21.433	00:20.134	00:20.128			00:20.128	
24	RT008	VerdiRT18	平井 秀一	アニキと愉快な仲間たち/厚木ロボット研究会	00:23.110	R	00:20.179			00:20.179	
25	RT048	Tempest	湊 大樹	埼玉県立狭山工業高校電子機械科	R	00:22.545	00:20.330			00:20.330	
26	RT032	Schwarz	黒澤 舞	東京電子専門学校	00:21.667	00:21.214	00:20.568			00:20.568	
27	RT043	Arcanum	久保田 光貴	埼玉県立狭山工業高校電子機械科	00:21.527	R	00:20.956			00:20.956	

MM2018 ロボトレース競技 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	RT050	キタサンブラック改二	北村 飛龍	埼玉県立三郷工業技術高校	R	R	00:21.097			00:21.097	
29	RT031	帰ってきてSIGEHARU	加藤 秀人	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	00:25.141	00:21.262	00:21.369			00:21.262	
30	RT105	gdg	Park geonju, Jeong euidong, Kim geonhee	MAZE	00:23.037	00:21.775	R			00:21.775	
31	RT049	arrows R2	松本 直紀	埼玉県立三郷工業技術高校	00:21.848	R	R			00:21.848	
32	RT045	glacies	鈴木 翔也	埼玉県立狭山工業高校電子機械科	00:25.887	00:24.076	00:22.342			00:22.342	
33	RT029	RM2018	松岡 璃玖	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	R	00:22.611	00:22.493			00:22.493	
34	RT095	C-18	尾鷲 真士	電気通信大学ロボメカ工房OB	00:36.381	00:36.390	00:22.572			00:22.572	
35	RT120	美影2.5	中島 史敬		00:27.887	R	00:22.601			00:22.601	
36	RT085	ホンダフィット2	本田 卓	立命館大学ロボット技術研究会	00:25.155	00:25.331	00:22.631			00:22.631	
37	RT124	TE-RT	大日向 拓実		00:22.656	R	R			00:22.656	
38	RT020	黄金鱒9	大橋 辰也	埼玉県立新座総合技術高等学校	00:23.992	R	00:22.831			00:22.831	
39	RT070	TracerS_ver.1.2	関 柁哉	日本工業大学 滝田研究室	00:25.519	00:23.034	R			00:23.034	
40	RT111	Finger	Li-Chung,Lin	Lunghwa University of Science and Technology	00:23.317	R	R			00:23.317	
41	RT112	dandan	Shih-Lin,Chen	Lunghwa University of Science and Technology	00:23.900	R	R			00:23.900	
42	RT107	Big_hammer	Seungil Ko, Jinho Lee	dankook university, MAZE	00:24.223	00:28.187	R			00:24.223	
43	RT019	KZ-1(21)	畠山 和昭	埼玉県立新座総合技術高等学校	R	00:24.745	R			00:24.745	
44	RT042	3E00番	小坂 洋平	狭山工業高校	00:25.110	R	R			00:25.110	
45	RT022	Taehyung	高岡 龍司	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	00:35.869	00:29.088	00:25.449			00:25.449	
46	RT026	眉パッカーン	永井 琉誠	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	00:31.461	00:27.264	00:26.181			00:26.181	
47	RT119	FRAGILE018RT	河野 純也		00:26.267	R	R			00:26.267	
48	RT057	ギャラポリーGO	岡崎 琳	島根職業能力開発短期大学校	00:28.635	00:27.616	00:29.004			00:27.616	
49	RT094	preVice	岸田 貴光	電気通信大学ロボメカ工房OB	00:28.731	R	R			00:28.731	
50	RT001	アポロ	牛窪 尚貴	東京工芸大学からくり工房	00:29.051	R	R			00:29.051	
51	RT117	Kaze	Cai Xincheng & Chen Shiyu	Ngee Ann Polytechnic	00:29.482	R	R			00:29.482	
52	RT102	M.O	岡田 みやこ	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科	00:29.963	R	R			00:29.963	
53	RT101	Allegro	小出 敏暉	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科	00:30.580	R	R			00:30.580	
54	RT028	pipapipa	森 孝也	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	00:30.596	R	00:44.196			00:30.596	

MM2018 ロボトレース競技 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
55	RT087	十二試艦上戦闘機・改	渡邊 悠希	立命館大学ロボット技術研究会	00:35.909	00:31.867	R			00:31.867	
56	RT023	ギャプラス	繁野 覚羅	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	00:32.805	00:32.058	00:38.965			00:32.058	
57	RT051	KNCT-RT1改	葉山 清輝	熊本高等専門学校	00:32.681	R	R			00:32.681	
58	RT024	Horcrux	田中 峻世	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	00:33.389	R	R			00:33.389	
59	RT073	Hayataro1-1	豊永 拓人	天竜技術集団	00:34.497	R	R			00:34.497	
60	RT113	Li-Zai	Chao, Shih-Wei		00:34.810	R	R			00:34.810	
61	RT088	verde	奥山 拓	立命館大学ロボット技術研究会	R	R	00:35.856			00:35.856	
62	RT005	BDZ	佐久間 大貴	東京工芸大学からくり工房	00:37.745	R	R			00:37.745	
63	RT007	TR-2018	西崎 伸吾	厚木ロボット研究会	R	R	00:37.916			00:37.916	
64	RT084	anemone_repair	片山 裕太	立命館大学ロボット技術研究会	00:43.868	R	00:41.689			00:41.689	
65	RT040	水天一碧	岩村 謙一	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	00:43.894	00:43.906	R			00:43.894	
66	RT092	フジトレーサー2号	藤澤 彰宏		R	R	00:44.491			00:44.491	
67	RT072	ロボットN	古泉 直人	日本工業大学マイクロコンピュータ研究部	00:51.368	00:46.042	R			00:46.042	
68	RT004	ヴァーミリオンバイト	小俣 和輝	東京工芸大学からくり工房	00:48.504	R	R			00:48.504	
69	RT003	P-01A	小川 直樹	東京工芸大学からくり工房	R	00:48.507	R			00:48.507	
70	RT038	インド人を右に	矢部 真也	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	R	00:50.079	00:50.683			00:50.079	
71	RT089	3号機	佐々木 規人	立命館大学ロボット技術研究会	01:09.354	R				01:09.354	
72	RT083	A	鄒 亮	立命館大学ロボット技術研究会	01:12.913					01:12.913	
73	RT077	良くすべる。	奥田 汰樹	日野市立三沢中学校科学部	R	01:21.161				01:21.161	
74	RT081	タイマイ	有賀 匠	明星大学情報学部情報学科川原研究室	R	R	01:22.965			01:22.965	
75	RT012	TRS	長尾 晃一郎	福井大学 からくり工房I.Sys	01:31.842	R				01:31.842	
76	RT068	Liner	今井 康太	福井大学 からくり工房I.Sys	R	02:01.126				02:01.126	
77	RT096	小華	市野塚 朝	電通大口ボメカ工房OB	R	02:10.618	R			02:10.618	
	RT002	天真	斎藤 巧真	東京工芸大学からくり工房	R	R	R			R	
	RT006	トレ三郎	小川 靖夫		R	R	R			R	
	RT010	神楽2	猪野 貴之	からくり工房A:Mac	R	R	R			R	
	RT013	2号	彗田 香里	福井大学 からくり工房I.Sys	R	R	R			R	

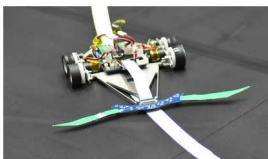
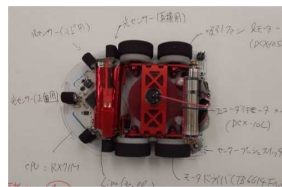
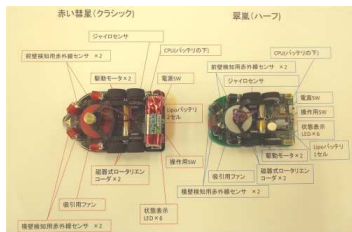
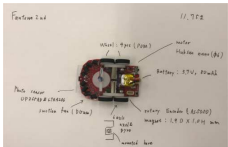
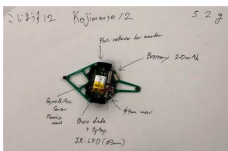
MM2018 ロボトレース競技 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3			記録	備考
	RT014	プロトマウマウ	高村 紀之	福井大学 からくり工房I.Sys	R					R	
	RT015	ぶんちゃん	関谷 奈歩	福井大学 からくり工房I.Sys	R					R	
	RT017	TKGY	青木 茉衣	福井大学 からくり工房I.Sys	R	R	R			R	
	RT018	黒炎	赤尾 健太	福井大学 からくり工房I.Sys	R	R	R			R	
	RT025	Lasbare	渡部 結太	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	R	R	R			R	
	RT027	鼻骨	森田 隼斗	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	R	R	R			R	
	RT030	オカピ〜号	岡田 祈	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	R	R	R			R	
	RT034	芋	田南 吉章	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	R	R	R			R	
	RT035	T.R ver2	高石 亮	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	R	R	R			R	
	RT041	シロクマさん	篠田 達也	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究所	R	R	R			R	
	RT047	Piscis	玉井 悠也	埼玉県立狭山工業高校電子機械科	R	R	R			R	
	RT056	ギャラポリーBlack	清中 賢也	島根職業能力開発短期大学校	R	R	R			R	
	RT058	Y-03	田中 洋輔	新潟コンピュータ専門学校	R	R	R			R	
	RT065	BT-42R2	節野 佑馬	福井大学 からくり工房I.Sys	R					R	
	RT067	m265	多胡 沙耶	福井大学 からくり工房I.Sys	R					R	
	RT069	ゆにばーさる	上野 玄稀	福井大学 からくり工房I.Sys	R	R	R			R	
	RT071	insect	福田 湊人	日本工業大学マイクロコンピュータ研究部	R	R	R			R	
	RT074	江戸幕府	倉島 智哉	長野県工科短期大学校	R	R	R			R	
	RT075	無敗の最弱	丹羽 名央規	日野市立三沢中学校科学部	R	R	R			R	
	RT076	三青機	守屋 昂紀	日野市立三沢中学校科学部	R	R	R			R	
	RT078	sfida	吉村 梨沙	明星大学情報学部川原研究室(仮)	R	R				R	
	RT079	ロボット1号	江澤 知宏	明星大学情報学部情報学科川原研究室	R	R	R			R	
	RT080	はとぽっぽ	服部 統一朗	明星大学情報学部情報学科川原研究室	R	R	R			R	
	RT082	山田2号	山田 かえで	明星大学情報学部情報学科川原研究室	R	R	R			R	
	RT086	物理場	門野 広大	立命館大学ロボット技術研究会	R	R	R			R	
	RT090	マグロ	山本 一天	立命館大学ロボット技術研究会	R	R	R			R	
	RT091	電電虫10	出口 鷹也	立命館大学ロボット技術研究会	R	R	R			R	

MM2018 ロボトレース競技 結果一覧

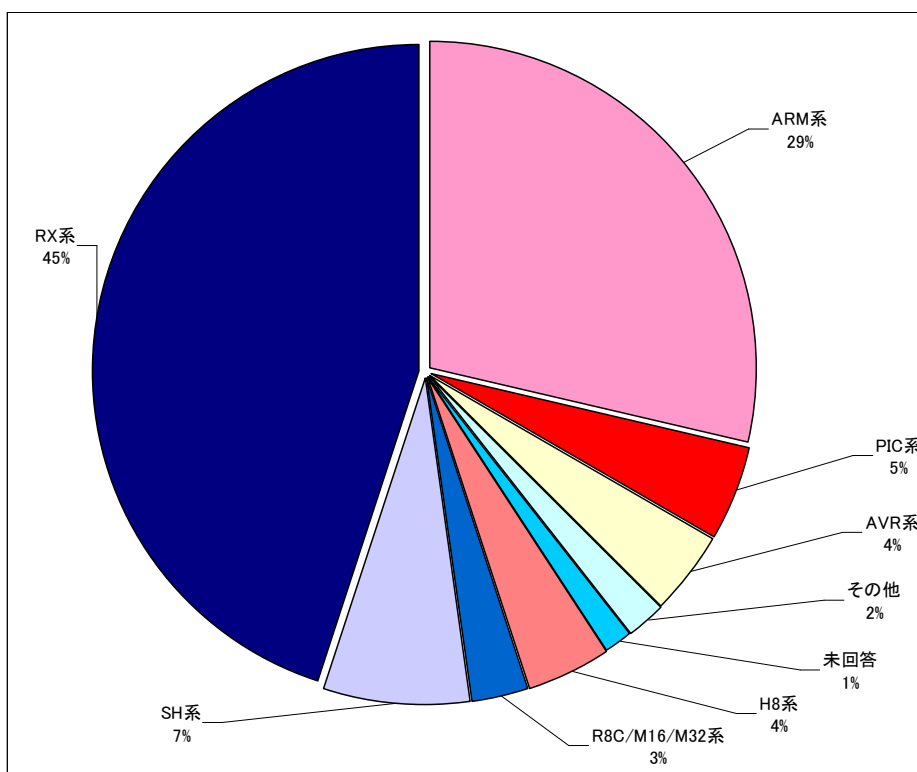
順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3			記録	備考
	RT093	スカイレイカー3型	いとう ひさし		R					R	
	RT104	Jehu 4	David Otten	Massachusetts Institute of Technology	R	R				R	
	RT106	geobuksun	choi jin woo	dankook university, MAZE	R	R	R			R	
	RT121	Lumaca	山田 真	福井大学 からくり工房I.Sys	R	R				R	
	RT125	Joker	高柳 智	からくり工房A:Mac	R	R	R			R	
	RT064	トレース	越後 鷹統	福井大学 からくり工房I.Sys						棄権	
	RT009	Mi錦	寺崎 清	アニキと愉快的な仲間たち						棄権	
	RT011	Blue Star	野村 慎之介							棄権	
	RT016	CELSIOR	浅川 英慶	福井大学 からくり工房I.Sys						棄権	
	RT033	ケビン翔太ウィルソン	林 倫之	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会						棄権	
	RT036	ブドウ糖	櫻井 和磨	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会						棄権	
	RT037	SWAY	柳下 泰成	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会						棄権	
	RT039	先駆け！クロマティ高校	楠木 幹也	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会						棄権	
	RT054	お弁当箱	平川 拓実	電気通信大学ロボメカ工房						棄権	
	RT055	Orca	松本 修尚	電気通信大学ロボメカ工房						棄権	
	RT066	とっと	岩原 拓未	福井大学 からくり工房I.Sys						棄権	
	RT097	KYURI18	佐藤 陽太	電通大ロボメカ工房OB						棄権	
	RT098	Coral	中島 瑞	電通大ロボメカ工房OB						棄権	
	RT108	Lamborghini	Andres Bercovich	Lamborghini						棄権	
	RT115	Alpha	Yap Ching Khang	Southern Taiwan University of Science and Technology						棄権	
	RT116	JunRobotrace	Tsai,Li-Chun	Southern Taiwan University of Science and Technology						棄権	

参加ロボット テクニカルデータ



●ロボットの主な仕様の集計

使用 CPU



走行に使用するモータ	台数	内訳		
		MM、MS	CM	RT
DC モータ	221	36	62	123
ステッピングモータ	64	9	54	1
その他、未回答	6	0	1	5

使用しているバッテリー

Lipo	LiFe	NiMH	NiCd	その他
268	4	4	0	11

使用しているセンサ（複数回答） [台]

赤外線	可視光	ジャイロ	エンコーダ
244	37	145	150

ロボットの操舵機構 [台]

左右 2 輪	左右 4 輪	左右 6 輪	ステアリング式	ファン
182	90	1	9	1

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 TopSpeed/Turn/Accel	サイズ 長さx幅x高さ 重量	開発環境	アルゴリズム
MM01	Rasty 貴俣 亮介 東京工芸大学からくり工房	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か月 /ユニバーサル基板 ソフト:2か月	RenesasRX62T 96[MHz] / 25[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 240[mAh] / t-amazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAUL HARBERT171T006SR TB6612FNG その他1無しその他2無し	可視光センサ:4 [個] / WZ000 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6000 / デジタル出力型 / エンコーダ:2 [個] / FAUL HARBERT171T006SR / /	2輪 直径27mm 幅5mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	60x40x40[mm] 100[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
MM02	Bluetal 早川 大輝 電気通信大学ロボメカ工房	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ヶ月	RenesasR5F5631PCDFM 100[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 110[mAh] / 不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / didel mk06-4.5 DRV8836 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / LTR-4206E / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:2 [個] / MPU-6500 / デジタル出力型 / エンコーダ:2 [個] / ams AS5145B-HSST / 磁気式 /	4輪 直径13mm 幅4.5mm 補助輪なし 3000[m/s] / 12 [m/s/s] / 700[m/s]	63x39x13[mm] 17[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト DesignSpark Mechanical Eagle	足立法
MM03	neu 大嶽 結衣 Mice Busters	メカ:3 /オリジナル設計機体 電気:2 /オリジナルプリント基板 ソフト:4	RenesasRX62T 100[MHz] / 256[kB] / 128[kB] / 32[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 PKP213U05A TB67S149 TOSHIBA その他1無しその他2無し	赤外線センサ:7 [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 / デジタル出力型 /	2輪 直径16mm 幅4mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	60x50x55[mm] 142[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Eagle Fusion360	足立法
MM04	ExRi 高柳 智 からくり工房A:Mac	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:8ヶ月	RenesasR5F5631PDFL 100[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 50[mAh] / 不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 DRV8836 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / LTR-4206E、TPS601 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:2 [個] / Invensense MPU6000 / デジタル出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5047 / 磁気式 /	2輪 直径12.8mm 幅3mm 補助輪なし 1[m/s] / 4 [m/s/s] / 0.6[m/s]	62.7x34.6x12.8[mm] 10[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト PCBe, DesignSpark Mechanical, Jw_cad	足立法
MM05	Wert 田所 祐一 東京工業大学ロボット技術研究会Cheese	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:6ヶ月	STmicroSTM32F411CE 100[MHz] / 1.024[MB] / 128[kB] /	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 70[mAh] / FULLRIVER CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / ノーブランド DRV8835 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:5 [個] / 自作 (VSMB2943SLX01、VEMD2023SLX01) / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ICM-20602 / デジタル出力型 / エンコーダ:2 [個] / MES-6-500PC / 光学式 /	2輪 直径12.4mm 幅3mm 補助輪なし 1000[m/s] / 4000 [m/s/s] / 500[m/s]	40x24x54[mm] 13[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC Onshape, KiCad	A* Search
MM06	HM-2017 西崎 伸吾 厚木ロボット研究会	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	RenesasRX111 32[MHz] / 128[kB] / 16[kB] / 2[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] / 不明 TS3636N2 その他1無しその他2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5mm 補助輪なし 0.5[m/s] / 1 [m/s/s] / 1[m/s]	65x60x75[mm] 230[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト FUSION360, EagleCAD, Kicad	足立法
MM07	Maneuver 加藤 雄資	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:5年	STmicroSTM32F1 64[MHz] / 64[kB] / 20[kB] / 64[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 80[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 その他1無しその他2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] / 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 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	69x38x14[mm] 16.5[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC	足立法
MM08	翠嵐 (suiran) 宇都宮 正和 D-The-Star	メカ:- /オリジナル設計機体 電気:- /オリジナルプリント基板 ソフト:-	RenesasR5F562TABDFM 96[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 256[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 吸引 DCモータ 1 [個] / 不明 その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / 東芝:TPS601A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / TDK:MPU6000 / エンコーダ:2 [個] / a.m.s.:AS5145B / 磁気式 /	4輪 直径13.0mm 幅3.5mm 補助輪なし ?[m/s] / ? [m/s/s] / ?[m/s]	63x38x23.3[mm] 20.6[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト 機械: JwCAD 基板:PCBE	足立法
MM09	Hassam 高橋 良太	メカ:7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	RenesasRX71M 96[MHz] / 4[MB] / 512[kB] / 64[kB]	LiPo / 4 [セルor本] / 7.4[V] / 140[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / CL-0614-10250-7 tb6612FNG プロペラの回転による負圧発生用 DCモータ 2 [個] / racerstar その他2無し	赤外線センサ:6 [個] / sfh4550 / 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] / icm20602 / デジタル出力型 / エンコーダ:2 [個] / ネミコン、7S-400-2MC-50-00E / 光学式 /	2輪 直径15mm 幅3mm 補助輪なし 3[m/s] / 10 [m/s/s] / 0.8[m/s]	80x33x20[mm] 42[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト fusion360, kicad	足立法

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 TopSpeed/Turn/Accel	サイズ 長さx幅x高さ 重量	開発環境	アルゴリズム
MM10	spangle 徳永 弦久	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	RenesasRX631 96[MHz] / 256[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] / MK06-4.5 DRV8836 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / LTE-209 + LTR-4206E / 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-200-2MC-50-00E / 光学式 /	2輪 直径12mm 幅3.5mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	58.5x38.5x15.5[mm] 13.03[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト jww.PCBE	足立法
MM11	しゅべるま〜じゅにあ (SYUBERUMA Junior) 今井 康博 D-The-Star/MiceBusters	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:2か月	RenesasRX631 100[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.2[V] / 80[mAh] / 不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / mk06 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / 不明 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 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] / ASM / 磁気式 /	4輪 直径12mm 幅2.5mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	50x30x20[mm] 16[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法 改
MM12	SaharaMouse2 菅原 昌弥 ロボコンやっぺし	メカ:3か月 / オリジナル設計機体 電気:3か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:1ヶ月	RenesasR5F5631PCDFM 96[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 300[mAh] / 不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 TC78H600FTG、DRV8836 ステアリング制御 DCモータ 4 [個] / 不明 その他2無し	赤外線センサ:6 [個] / RPR220 / 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 / エンコーダ:1 [個] / MES-6 360p / 光学式 / その他:4 [個] / AS5600 / ステアリング角度検出	2輪 直径15mm 幅3mm 補助輪4輪 直径15mm 幅5mm 1[m/s] / 2 [m/s/s] / 500[m/s]	57x35x30[mm] 43[g] ステアリング(舵切り輪)型	RENESAS 開発ソフト 鍋 CAD、PCBE	足立法
MM13	小紫 (komurasaki) 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週間	RenesasRX631 100[MHz] / 2[MB] / 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] / 不明 drv8836 吸引 DCモータ 1 [個] / mk04 その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / 不明 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ICM-20602 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / MES6 / 磁気式 /	4輪 直径13mm 幅8.5mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	63x38x20[mm] 15.5[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Fusion360	足立法
MM14	ARROWHEAD 須賀 裕文 D-The-Star	メカ:1.5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:1.5か月	RenesasRX631 48[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 80[mAh] / 不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MK06 その他1無しその他2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] / MPU-9250 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AK7452 / 磁気式 /	4輪 直径13.5mm 幅2mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	51.5x37x13.5[mm] 12[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
MM15	まえけんマウス量産型専用機 (MaekenMouse Special-Productiontype) 前田 賢太郎 アールティマウス部	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	RenesasR5F5631MDDFM 48[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 180[mAh] / SureHobby CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MK06-4.5 DRV8838 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / LBR-127 // ジャイロセンサ:1 [個] / ICM-20648 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / MA700 / 磁気式 /	2輪 直径12mm 幅3mm 補助輪なし 3[m/s] / 7 [m/s/s] / 0.6[m/s]	53x39x12[mm] 20[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Fusion360 KiCAD	足立法
MM16	TQD-Micromouse JH Fan Zhou TQD-Micromouse JH	メカ:one year / オリジナル設計機体 電気:one year / オリジナルプリント基板 ソフト:one year	STmicroSTM32 168[MHz] / 256[kB] / 48[kB] / 1[MB]	LiPo / 2 [セルor本] / 3.7[V] / 100[mAh] / SKY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Rui Sheng その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / TPS601A / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	4輪 直径10mm 幅5mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	57.5x40x22[mm] 60[g] 左右(4輪)速度差方式	IAR Protel	求心法
MM17	LoLe 3 Zhenyan Wong Huazhong University of Science and Technology	メカ:4 weeks / オリジナル設計機体 電気:4 weeks / オリジナルプリント基板 ソフト:4 weeks	XilinxMicroblaze 100[MHz] // 8[MB] / 16[MB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 100[mAh] / Unknown CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Chengxing DRV8837 Fans DCモータ 2 [個] / Unknown その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / Vishay // Silicon NPN Phototransistor ジャイロセンサ:1 [個] / LSM9DS1 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / Self made / 光学式 / 7 lines per revolution	4輪 直径12.6mm 幅4mm 補助輪なし 4[m/s] / 12 [m/s/s] / 0.8[m/s]	43x36x18[mm] 20[g] 左右(4輪)速度差方式	Xilinx Vivado & XSDK Solidworks, Altium Designer	求心法
MM18	Excel:mini-4 Khiew Tzong Yong	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	STmicroSTM32F411 84[MHz] / 512[kB] / 128[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 TI その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / Vishay/TEF // 940nm, 30deg 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 // diametric magnet	4輪 直径12.5mm 幅3.5mm 補助輪なし 4[m/s] / 12 [m/s/s] / 0.3[m/s]	56x36x12.5[mm] 18[g] NA	Keil Autocad, solidworks, eagle	Bellman flood fill
MM19	Zirox Peter Harrison Mr	メカ:2 months / オリジナル設計機体 電気:2 months / プリント基板 ソフト:1Year	STmicrostm32f411 100[MHz] / 512[kB] / 128[kB] /	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 80[mAh] / unknown CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MK06-4.5 DRV8836 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH4350/SFH309 / 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:1 [個] / MA300 / 磁気式 /	2輪 直径16mm 幅4mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	70x39x20[mm] 15[g] 左右(2輪)速度差方式	SystemWork nbch Eagle V8, Fusion360	足立法

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 TopSpeed/Turn/Accel	サイズ 長さx幅x高さ 重量	開発環境	アルゴリズム
MM20	Ning6 Ng Beng Kiat Ngee Ann Polytechnic	メカ:3 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:3	STmicrostm32f4 64[MHz] /1[MB] / 128[kB] /	LiPo/1 [セルor本]/3.6[V]/70[mAh]/? CPU関係と共用	DCモータ2 [個] / Faulhaber DRV8835 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / TEFT4300 / 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] / home made / 光学式 /	2輪 径13mm 幅3mm 補助輪なし 4[m/s]/ 13000 [m/s/s]/ 0.8[m/s]	65x40x13[mm] 12.4[g] 左右(2輪)速度差方式	Eclipse ironcad/ca dstar	modified flood search
MM21	こじまうす12 (Kojimouse12) 小島 宏一	メカ:1ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:1ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:2年	STmicroSTM32F411 CEU 32[MHz] /512[kB] / 128[kB] /	LiPo/1 [セルor本]/3.7[V]/20[mAh]/FU LLRIVER CPU関係と共用	DCモータ2 [個] / 不明 DRV8836 (Texas Instruments) その他1無しその他2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 / エンコーダ:2 [個] / 自作 / 光学式 / フォトリフレクタと自作反射板, AD変換による2値化処理 その他:1 [個] / 加速度センサ, INVENSENSE, ICM-20602 / ジャイロセンサと同バッテリー	2輪 径12.5mm 幅3.5mm 補助輪なし 4[m/s]/ 12 [m/s/s]/ 1[m/s]	68x38x12.5[mm] 5.2[g] 左右(2輪)速度差方式	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
MM22	Thrush 岸本 匠 福井大学 からくり工房I.Sys	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年	RenesasRX631 50[MHz] /512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo/1 [セルor本]/3.7[V]/75[mAh]/不明 CPU関係と共用	DCモータ2 [個] / MK06-4.5 DRV8836 その他1無しその他2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 / エンコーダ:2 [個] / AS5147P / 磁気式 /	4輪 径12.5mm 幅3.5mm 補助輪なし 3.5[m/s]/ 15 [m/s/s]/ 0.9[m/s]	62x38x12.5[mm] 11.5[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト DesignSpark Mechanical.EAGLE	足立法
MM23	ロング17号機(20周年記念) (Long17) 小峰 直樹	メカ:16号機から流用 /オリジナル設計機体 電気:16号機から改良 で3か月 /オリジナル プリント基板 ソフト:従来の蓄積+4 か月	RenesasRX71M 240[MHz] /2[MB] / 552[kB] / 64[kB]	LiPo/1 [セルor本]/3.7[V]/70[mAh]/Ind oor Airplane World CPU関係と共用	DCモータ2 [個] / MK06-4.5 DRV8838 (TI) その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / OSI5FU3A11C+SFH 309 FA-4/5 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / STMicroelectronics LSM6DS3 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AMS AS5047P / 磁気式 /	2輪 径13.5mm 幅3.5mm 補助輪なし 3[m/s]/ 15 [m/s/s]/ 700[m/s]	42x37x13.5[mm] 0[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト EAGLE, Fusion360	足立法
MM24	シン・ウムオ (Shin Umuo) 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:4ヶ月 /オリジナル プリント基板 ソフト:1ヶ月	RenesasRX631 100[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo/1 [セルor本]/3.7[V]/50[mAh]/FX 50SC CPU関係と共用	DCモータ2 [個] / mk-06 DRV8835 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:5 [個] / SFH309FA / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense, ICM20602 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5147P / 磁気式 /	2輪 径15mm 幅3.5mm 補助輪なし [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	55x30x13[mm] 14.5[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Inventor, Ki Cad	オリジナル
MM25	Fusion 山下 浩平 京都大学機械研究会	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:1ヶ月	STmicroSTM32F413 CH 84[MHz] /1.5[MB] / 320[kB] /	LiPo/1 [セルor本]/3.7[V]/80[mAh]/ジ ーフォース CPU関係と共用	DCモータ2 [個] / クアッド コプター cheerson CX-10 用 DRV8835 吸引 DCモータ 1 [個] / M412PA その他2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 / エンコーダ:2 [個] / AS5050A / 磁気式 /	2輪 径12mm 幅3.5mm 補助輪なし [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	63x38x23[mm] 15[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC Fusion 360, kicad	往路:足 立法に近 い方法, 復路:全 面探索 (時間制 限, 袋小 路カット あり)
MM26	Fantom2nd 松井 祐樹 D-The-Star	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	STmicroSTM32F411 CEU6 40[MHz] /512[kB] / 128[kB] /	LiPo/1 [セルor本]/3.7[V]/80[mAh]/Gf orce CPU関係と共用	DCモータ2 [個] / hubsan nano DRV8836 吸引ファン駆動 DCモータ 1 [個] / M412PA その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / OP265AD 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 /	4輪 径12.5mm 幅3.5mm 補助輪なし 5[m/s]/ 17 [m/s/s]/ 1.5[m/s]	52x38x20[mm] 11.8[g] 左右(4輪)速度差方式	GCC AutoCad,Ki Cad	足立法

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 TopSpeed/Turn/Accel	サイズ 長さx幅x高さ 重量	開発環境	アルゴリズム
MS01	Que 竹本 裕太 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	Renesas62T 100[MHz] / 128[kB] / 32[kB] / 1.024[MB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/135[mAh]/H yperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 千石 吸引ファン DCモータ 1 [個] / Didel その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH4550 / 距離 センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ADXR5610 / A D変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / MES6 / 光学式 /	2輪 直径13.3mm 幅4mm 補助輪なし 4000[m/s]/ 15 [m/s/s]/ 2[m/s]	63x38x23[mm] 20[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	独自
MS02	鶺 (Ikaru) 谷口 野歩 Mice 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:6ヶ月	STmicroSTM32F412 CE 100[MHz] /1[MB] / 256[kB] / 2[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/50[mAh]/Ind oor Airplane World CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / didel MK04S-10 Texas Instruments DRV8835 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:5 [個] / TT Electronics OP224-OP644SL / 距離センサ(反射光 量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / STmicro LSM6DS3TR / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / ams AS5147P / 磁 気式 /	2輪 直径10mm 幅2mm 補助輪なし 1[m/s]/ 1 [m/s/s]/ 0.7[m/s]	20x19.2x19[mm] 5.3[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC Inventor, KiCad	足立法
MS03	越頭見 (Koizumi) 小泉 太嘉志 Mice OB	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年半	STmicroSTM32F405 RG 168[MHz] /1[MB] / 192[kB] / 1[MB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.3[V]/50[mAh]/不 明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MK06- 4.5 DRV8833(Texas Instruments) その他1無しその他2無し	赤外線センサ:5 [個] / LTR4206E / 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] / AS5147 / 磁気式 /	2輪 直径11mm 幅3.5mm 補助輪なし [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	60x40x50[mm] 17[g] 左右(2輪)速度差方式	System Workbench for STM32 Eagle	足立法
MS04	角砂糖 (kakuzato) 山形 和正 新潟コンピュータ専門学校	メカ:1年 /グループの 標準設計機体、キット、 その他 電気:1年 /キット、そ の他 ソフト:1ヶ月	RenesasRX62T 12[MHz] /128[kB] / 16[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] / MAXON MK04S-10 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / TOSHIBA / 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20mm 幅5mm 補助輪なし [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	60x57x55[mm] 86[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
MS05	GRS 五十嵐 千尋 新潟コンピュータ専門学校	メカ:1年 /グループの 標準設計機体、キット、 その他 電気:1年 /キット、そ の他 ソフト:1ヶ月	RenesasRX62T 12[MHz] /128[kB] / 16[kB] / 128[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/120[mAh]/ HYPERIO CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxom MK04S-10 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / TOSHIBA / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / STマイクロ / デ ジタル値出力型 /	4輪 直径10mm 幅3mm 補助輪なし [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	66x48x40[mm] 75[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
MS06	jerry 宮下 和也 東京工芸大学からくり工房	メカ:2ヶ月 /グループ の標準設計機体、キット その他 電気:2ヶ月 /ユニバ ーサル基板 ソフト:2ヶ月	Renesas3694F 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 Motor PKP213U05A sla7073 mprt その他1無しその他2無し	可視光センサ:3 [個] / 発光素子:WZ000 受光素子:ST-1K13A / 距離センサ(反 射光量をAD変換) / 赤	2輪 直径15mm 幅7mm 補助輪なし [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	55x40x80[mm] 262[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC	足立法
MS07	TETU-DC-Smart 福元 鉄平 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 /オリジナ ルプリント基板 ソフト:1ヶ月	RenesasRx62T 100[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/250[mAh]/T ahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber 1717006SR Toshiba TB6612FNG その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / Letex BR- 127HLD / 距離センサ(反射光量をAD 変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / モータ内蔵 / 磁気 式 /	2輪 直径24mm 幅5mm 補助輪なし 3[m/s]/ 10 [m/s/s]/ 1[m/s]	57x43x40[mm] 70[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト DesignSpark Mechanical PCBE	足立法
MS08	ねずまる (nezumaru) 田村 知慶 東京工芸大学からくり工房	メカ:2ヶ月 /グループ の標準設計機体、キット その他 電気:2ヶ月 /ユニバ ーサル基板 ソフト:1ヶ月	Renesas3694 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 sla7073 mprt その他1無しその他2無し	可視光センサ:3 [個] / 発光素子:WZ000 受光素子:ST-1K13A / 距離センサ(反 射光量をAD変換) / 赤	2輪 直径15mm 幅7mm 補助輪なし [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	55x40x80[mm] 262[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC	足立法
MS09	3分の1の純情なこうしくん (KOUSU) 玉川 晃聖 東京工芸大学からくり工房	メカ:2ヶ月 /グループ の標準設計機体、キット その他 電気:2ヶ月 /ユニバ ーサル基板 ソフト:1ヶ月	Renesas3694F 20[MHz] /32[kB] / 2[kB] / 32[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]/ tahzo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Oriental motre sla7073mprt その他1無しその他2無し	可視光センサ:3 [個] / 発光素子WZ000 受光素子ST-1K12A / 距離センサ(反 射光量をAD変換) / 赤	2輪 直径5mm 幅5mm 補助輪なし [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	55x40x80[mm] 362[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC	足立法
MS10	RV-TOKI Pocket 新保 佑京 東京工芸大学からくり工房OB	メカ:2 /オリジナル設 計機体 電気:4 /オリジナルプ rint基板 ソフト:2	RenesasRX62T 96[MHz] /256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/70[mAh]/不 明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / mk06- 4.5 TOSHIBA TB6612FNG その他1無しその他2無し	可視光センサ:4 [個] / HLMPE-EG08- WZ000 / KODENSHI 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] / MPU-6500 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / MTL mes-6-500-pc / 光学式 /	2輪 直径15.5mm 幅3mm 補助輪なし [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	50x40x20[mm] 20[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト 回路:pcbe / 2D_CAD: jww_cad / 3D_CAD: Fuson360	足立法

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 TopSpeed/Turn/Accel	サイズ 長さx幅x高さ 重量	開発環境	アルゴリズム
MS11	R-06rev2 山村 道久 株式会社インフォグラム	メカ:6ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:3ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:1ヶ月	CypressPSOC5LP 80[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 8[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 150[mAh] / 不明 CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / メーカー不明 Φ 10mm TI DRV8835 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:5 [個] / LED:OSI3CA3131A PHTR:NJL7112B / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / TDK MPU9250 / デジタル値出力型 /	2輪 直径15mm 幅5mm 補助輪なし 0.25[m/s] / [m/s/s] / [m/s]	50x37x20[mm] 25[g] 左右(2輪)速度差方式	PSoC Creator AR_CAD Fusion360 EagleCad	足立法
MS12	Viridini 川瀬 廣明 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:1か月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3週間 / オリジナルプリント基板 ソフト:1年	RenesasRX631 100[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 80[mAh] / g-force CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MK06-4.5 Drv8836 その他1無しその他2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] / As5047d / 磁気式 /	2輪 直径13.5mm 幅3mm 補助輪なし 2[m/s] / 10 [m/s/s] / 0.6[m/s]	55x40x14[mm] 12.77[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Fusion360, KiCad	足立法
MS13	ナイーブT細胞 (Naive T cells) 石黒 仁 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科	メカ:1ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月 / ユニバーサル基板 ソフト:1ヶ月	RenesasRX-220 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 PKP213D05A その他1無しその他2無し	赤外線センサ:3 [個] / SFH 313 FA / 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 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	60x45x45[mm] 215[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
MS14	Inou 井土 拓海 Cheese 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:6ヶ月	STmicroSTM32F413CGU6 100[MHz] / 1.024[MB] / 512[kB] /	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 50[mAh] / 不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 0615003S その他1無しその他2無し	赤外線センサ:6 [個] / ST VL6180X & OS15FU3A11C & SFH229FA / 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] / FAULHABER PA2-50 / 光学式 /	2輪 直径14mm 幅5mm 補助輪なし 1[m/s] / 3 [m/s/s] / 0.4[m/s]	60x35x17[mm] 14[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC Fusion360, Diptrace	足立法
MS15	Hound 山田 仰 京大機械研	メカ:1年 / オリジナル設計機体 電気:1年 / オリジナルプリント基板 ソフト:1年	STmicroSTM32F413CGU6 100[MHz] / 100[kB] / 100[kB] / 10[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 50[mAh] / indorairplane CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / indorairplane その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / TPS / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 可視光センサ:4 [個] / LDN / 距離センサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / AS5050 / 磁気式 /	2輪 直径6mm 幅1mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	60x40x20[mm] 15[g] 左右(2輪)速度差方式	eclipse	足立法
MS16	はむすたー2号 (Hamster II) 高良 和樹 アールティマウス部	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 / キット、その他 ソフト:2ヶ月	RenesasRX631 96[MHz] / 2[MB] / 256[kB] / 32[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 150[mAh] / 不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MK06-4.5 その他1無しその他2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] / ICM-20648 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / MagAlpha MA700 / 磁気式 /	2輪 直径13mm 幅4mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	53x40x12[mm] 20[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト 不使用	足立法
MS17	rossweisse 青木 政武 アールティマウス部	メカ:2w / オリジナル設計機体 電気:2w / オリジナルプリント基板 ソフト:2w	RenesasRX631 96[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.2[V] / 180[mAh] / 知らん CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 1717T003SR DRV8870 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / 浜フォト、optoSupply / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ICM-20602 // エンコーダ:2 [個] / 1717T003SR IE2-512 //	2輪 直径24.5mm 幅8mm 補助輪なし 2[m/s] / 4 [m/s/s] / 0.6[m/s]	60x44x60[mm] 75[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC kicad	足立法
MS18	Sandwich2 畠山 和昭 埼玉県立新座総合技術高等学校	メカ:1日 / オリジナル設計機体 電気:3 / ユニバーサル基板 ソフト:数か月	RenesasR5F52206BDFM 20[MHz] / 256[kB] / 16[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] / Orientalmotor PKP213D05A TB6608FNG (東芝) その他1無しその他2無し	赤外線センサ:3 [個] / TPS-601A / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径25mm 幅3mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	65x55x75[mm] 185[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
MS19	ST-Mouse42改 (ST mouse 42 Improved type) 山口 亨一 埼玉県立新座総合技術高等学校	メカ:2週間 / オリジナル設計機体 電気:3年 / オリジナルプリント基板 ソフト:2年 (+5年)	RenesasRX220 32[MHz] / 256[kB] / 32[kB] / 8[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 350[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社 PKP242D23A2 東芝TB67S109 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH309, SFH313 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径48.5mm 幅5mm 補助輪なし 1.5[m/s] / 1.5 [m/s/s] / 0.3[m/s]	80x70x72[mm] 322[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト 鋼CAD KiCAD FUSION360	足立法

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 TopSpeed/Turn/Accel	サイズ 長さx幅x高さ 重量	開発環境	アルゴリズム
CA01	ピーコかな (Pico KANA) 青木 政武 アールティマウス部	メカ: 3W / グループの標準設計機体、キット、その他 電気: 3w / キット、その他 ソフト: 3年目	RenesasRX631 96[MHz] / 256[kB] / 64[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	ステッピングモータ 2 [個] / 日本電産サーボ KH39FM2-801 SLA7078 その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 4 [個] / OptoSupply コーデンス / 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 /	2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし 1.7[m/s] / 4 [m/s/s] / 0.75[m/s]	130x78x80[mm] 495[g] 左右 (2輪) 速度差方式	RENESAS 開発ソフト Kicad	足立法
CA02	SunMouse 高橋 駿輔 東京工業大学ロボット技術研究会 Cheese	メカ: 半年 / オリジナル設計機体 電気: 半年 / プリント基板 ソフト: 1年	STmicroSTM32F405FP 168[MHz] / 1.024[MB] / 192[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] / PKP213U05A その他1無しその他2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 /	2輪 直径30mm 幅10mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	100x90x40[mm] 250[g] 左右 (2輪) 速度差方式	GCC	足立法
CA03	2.0 (niitennzero) 長澤 俊典 法政大学 電気研究会	メカ: 14か月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気: 14か月 / プリント基板 ソフト: 14か月	RenesasR5F56218B 12[MHz] / 512[kB] / 96[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 450[mAh] / HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / STL株式会社 HS-A1SG その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 4 [個] / SFH 213FA (受光) と SFH4550 (発光) / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / LY3220ALH / AD変換して取込む / エンコーダ: 2 [個] / 有限会社アルファ技研 REL18-100BP / 光学式 /	2輪 直径36mm 幅12mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	92x62x50[mm] 200[g] 左右 (2輪) 速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
CA04	Oribe ver3 吉田 建 法政大学 電気研究会	メカ: 5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 ソフト: 12か月	RenesasRX621 96[MHz] / 512[kB] / 96[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] / FAULHABER1717006SR その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 4 [個] / SFH213FA (受光) / SFH4550 (発光) / 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] / IEH2-4096 / 光学式 /	2輪 直径25mm 幅8mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	88x75x45[mm] 160[g] 左右 (2輪) 速度差方式	RENESAS 開発ソフト Fusion360、Kicad	足立法
CA05	AEGIS 佐藤 翔 法政大学 電気研究会	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: 4ヶ月	RenesasRX631 96[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] / 1717 その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 4 [個] / SFH4550、ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / ICM20602 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / IEH2-1024 / 光学式 /	2輪 直径24.5mm 幅8mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	60x50.4x48[mm] 90.5[g] 左右 (2輪) 速度差方式	RENESAS 開発ソフト FUSION360、KICAD	足立法
CA06	ですとろいやー3号 (Destroyer3rd) 藤原 周平 中国職業能力開発大学校ロボコンサークル	メカ: 0か月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気: 0か月 / キット、その他 ソフト: 2か月	RenesasRX111 32[MHz] / 512[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] / TS3692N65 TB62212FNG その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 4 [個] / LBR-127 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / ISZ-655 / AD変換して取込む /	2輪 直径31mm 幅14mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	100x90x35[mm] 200[g] 左右 (2輪) 速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
CA07	Madone 日比 巧 名城大学マイクロマウスゼミ	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: 3ヶ月	RenesasRX-631 100[MHz] / 2.048[MB] / 256[kB] / 32[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] / ミネベア 17PM-K777UN01CN SLA7070MRT サンケン電気 その他1無しその他2無し	可視光センサ: 4 [個] / optoSupply OS5RKA5111A / 距離センサ (反射光量をAD変換) / 赤色	2輪 直径47.77mm 幅7.02mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	120.57x74.25x77.25[mm] 426[g] 左右 (2輪) 速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
CA08	吾輩は猫 (wagahaihaneko) 松井 良薫 名城大学マイクロマウスゼミ	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: 3ヶ月	RenesasRX631 100[MHz] / 2.048[MB] / 256[kB] / 32[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] / ミネベア 17PM-K777UN01CN SLA7070MRT サンケン電気 その他1無しその他2無し	可視光センサ: 4 [個] / optoSupply OS5RKA5111A / 距離センサ (反射光量をAD変換) / 赤色	2輪 直径47.77mm 幅7.02mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	120.57x74.25x77.25[mm] 426[g] 左右 (2輪) 速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
CA09	クレッサントムーン 岩澤 亮介 名城大学マイクロマウスゼミ	メカ: 1週間 / オリジナル設計機体 電気: 1週間 / オリジナルプリント基板 ソフト: 1ヶ月	STmicroSTM32F405 168[MHz] / 1[MB] / 192[kB] / 1[MB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 180[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 1717006SR TB66012 その他1無しその他2無し	可視光センサ: 6 [個] / ST-1K3LA / 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] / IE2-512 / 光学式 /	4輪 直径22mm 幅7mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	92x74x100[mm] 110[g] 左右 (4輪) 速度差方式	Atolic True Studio Fusion360 Eagle	足立法
CA10	Pi:Co改 (Pi co Kai) 川村 誠 株式会社トヨタコミュニケーションシステムズ (1月からトヨタシステムズ)	メカ: 1日 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気: 1日 / キット、その他 ソフト: 2年	RenesasR5F5631M DDFM 96[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / Turning CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ミネベア サンケンSLA7070 その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 4 [個] / OptoSupply、コーデンス / 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 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	120x73x77[mm] 520[g] 左右 (2輪) 速度差方式	RENESAS 開発ソフト Kicad	足立法 改良版

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 TopSpeed/Turn/Accel	サイズ 長さx幅x高さ 重量	開発環境	アルゴリズム
CA11	ShaArm 2018 高橋 英宏	メカ:0ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:1ヶ月	STmicroSTM32F303K8 72[MHz] / 64[kB] / 12[kB] / 128[kB]	LiPo/ 3 [セル 本]/11.1[V]/1000[mAh] / Tamazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / KH39EM2 SANKEN SLA7070MPRT その他1無しその他2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7mm 補助輪なし 1[m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	120x74x70[mm] 430[g] 左右(2輪)速度差方式	MDK-ARM	足立法
CA12	P板ユニバーサルマウス量産型 (PbanUniverMouse-massproduction) いとう ひさし	メカ:一か月くらい /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:一か月くらい /キット、その他 ソフト:一か月くらい	RenesasH8 3694F 20[MHz] / 32[kB] / 2[kB] /	LiPo/ 3 [セル 本]/11.1[V]/1000[mAh] / 不明 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 PKP213U05A サンケン SLA7078 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:3 [個] / コーデンス / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径24mm 幅85mm 補助輪なし [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	110x80x70[mm] 200[g] 左右(2輪)速度差方式	GDLソフト KiCad	足立法
CA13	Ponytail thanapoom pumee KMITL	メカ:1 month /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1 month /オリジナルプリント基板 ソフト:1 month	AtmelAtmega328P 18.432[MHz] / 1[kB] / 2[kB] / 1[kB]	LiPo/ 2 [セル 本]/7.4[V]/360[mAh] / CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / DRV8835 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:6 [個] / IR TO46 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	4輪 直径22.5mm 幅20mm 補助輪なし -[m/s]/ - [m/s/s]/ -[m/s]	90x70x40[mm] 200[g] 左右(4輪)速度差方式	atmel-ICE altium designer	左手法
CA14	TUA-SUM-RONG Nawapat Jamroenrak KMITL	メカ:1moth /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1month /キット、その他 ソフト:1moth	STmicroSTM32F040[MHz] / 64[kB] / 2[kB] / 1[kB]	LiPo/ 2 [セル 本]/7.3[V]/1000[mAh] / CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / SLA7070 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / - / - /	2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし -[m/s]/ - [m/s/s]/ -[m/s]	120x75x80[mm] 435[g] ステアリング(舵切り輪)型	program from kit -	左手法
CA15	Janusz Hubert Grzegorzcyk / Rafal Cyminski / Mateusz Michalak KoNaR	メカ:6 months /オリジナル設計機体 電気:6 months /オリジナルプリント基板 ソフト:2 years	STmicroSTM32F405 RGT6 168[MHz] / 1[MB] / 192[kB] /	LiPo/ 2 [セル 本]/7.4[V]/300[mAh] / Turmigny CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / POLOLU STSPIN250 turbine BLDC 1 [個] / noname その他2無し	赤外線センサ:5 [個] / STMicroelectronics / デジタル値出力 距離センサ / ジャイロセンサ:1 [個] / STMicroelectronics / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AMS / 磁気式 /	2輪 直径21mm 幅9mm 補助輪なし [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	90x70x40[mm] 100[g] 左右(2輪)速度差方式	TrueSTUDI O - Atollic - ST Design spark mechanical / autodesk	Floodfill
CA16	tracer Jiaxiang Feng HuaZhong Uni. of Sci. and Tec.	メカ:one week /オリジナル設計機体 電気:two week /オリジナルプリント基板 ソフト:two month	STmicroSTM32H743X1 400[MHz] / 2.048[MB] / 1.024[MB] / 2.048[MB]	リチウム一次電池 / 1 [セル 本]/3.7[V]/220[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / DYS その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / OSRAM Opto Semiconductor / 距離センサ(反射光量をAD変換) / SFH4550 ジャイロセンサ:1 [個] / TDK / デジタル値出力型 /	2輪 直径23.5mm 幅9.5mm 補助輪なし [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	87.3x80.4x12.9[mm] 45[g] 左右(2輪)速度差方式	Keil Altium Designer	求心法
CA17	Mr.Potato 初 Tian Dawei 华中科技大学	メカ:2months /オリジナル設計機体 電気:2months /オリジナルプリント基板 ソフト:2months	STmicroSTM32H743VIT6 400[MHz] / 2[MB] / 1[MB] /	LiPo/ 2 [セル 本]/3.7[V]/130[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FaulHaber DRV8871 centrifugal fans DCモータ 2 [個] / none その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / vishay/vsly5850 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 5mm ジャイロセンサ:1 [個] / TDK/ICM20602 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IE-512 / 磁気式 / 512pulse	2輪 直径22mm 幅10mm 補助輪なし 3.5[m/s]/ 9 [m/s/s]/ 1.2[m/s]	84x70x27[mm] 85[g] 左右(2輪)速度差方式	Keil MDK SolidWorks /AltiumDes igner	求心法
CA18	TQD-Micromouse JZ Hang Long TQD-Micromouse JZ	メカ:one year /オリジナル設計機体 電気:one year /オリジナルプリント基板 ソフト:one year	STmicroSTM3272[MHz] / 256[kB] / 48[kB] / 128[kB]	LiPo/ 2 [セル 本]/7.4[V]/250[mAh] / Sky CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Rui Sheng その他1無しその他2無し	赤外線センサ:6 [個] / RM-3638 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	4輪 直径20mm 幅10mm 補助輪なし [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	92x74x38[mm] 90[g] 左右(4輪)速度差方式	Keil Protel	求心法
CA19	TQD-Micromouse JQ Ji Cheng HEARTHSTONE	メカ:three month /オリジナル設計機体 電気:three month /オリジナルプリント基板 ソフト:three month	Atmel328P 20[MHz] / 1[kB] / 32[kB] / 1[kB]	LiPo/ 2 [セル 本]/7.4[V]/400[mAh] / Sky CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / N20 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:5 [個] / 8601S / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 8601S	2輪 直径20mm 幅10mm 補助輪なし [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	92x74x60[mm] 150[g] 左右(2輪)速度差方式	Arduino Protel	求心法
CA20	Long - Turbo Liu Tao, Yang Ming, Kang Zhangqi, Wang Chao School of Electrical & Information Eng., Tianjin University	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 /キット、その他 ソフト:3 months	STmicroSTM32F405 168[MHz] / 1.024[MB] / 196[kB] /	リチウム一次電池 / 1 [セル 本]/7.4[V]/400[mAh] / Peak Dynamics CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FaulHaber ZXMHC3F381N8 Suction fan DCモータ 1 [個] / FaulHaber その他2無し	赤外線センサ:6 [個] / Opto Semiconductors/SFH4550 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / Analog Devices/ADXRS620 / / エンコーダ:2 [個] / FaulHaber/IE 1024 / /	4輪 直径20mm 幅10mm 補助輪なし 4.2[m/s]/ 2.0 [m/s/s]/ 1.8[m/s]	106x88x32[mm] 103[g] 左右(4輪)速度差方式	Keil Altium Designer	右手法

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 TopSpeed/Turn/Accel	サイズ 長さx幅x高さ 重量	開発環境	アルゴリズム
CA21	Lightning McQueen Zhao Yao, Liang Jiashuo, Li Xiangkun, Liu Yingshu School of Electrical & Information Eng., Tianjin University	メカ: 3months / グループの標準設計機体、キット、その他 電気: 3months / キット、その他 ソフト: 3months	STmicroSTM32F405 168[MHz] / 1.024[MB] / 196[kB] /	リチウム一次電池 / 1セル [セルor本]/8[V]/400[mAh]/Peak Dynamics CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber ZXMHC3F381N8 Suction fan DCモータ 1 [個] / Faulhaber その他2無し	赤外線センサ:6 [個] / Opto Semiconductors/SFH4550 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / Analog Devices/ADXRS620 / / エンコーダ:2 [個] / Faulhaber/IE 1024 / 光学式 / 1024/rnd	4輪 直径20mm 幅10mm 補助輪なし 4.0[m/s]/ 2.0 [m/s/s]/ 1.8[m/s]	105x87x30[mm] 101[g] 左右(4輪)速度差方式	Keil Altium Designer	求心法
CA22	Chinchilla Alberto Castro/Sebastian Montoya/Cristian Hewstone Micromouse UC	メカ: 1 year and a half / オリジナル設計機体 電気: 1 year and a half / プリント基板 ソフト: 1 year	PJRCMK20DX256V LH7 72[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 2[kB]	LiPo / 2 [セルor本]/7.4[V]/180[mAh]/nano-tech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Pololu tb6612fng その他1無しその他2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) / エンコーダ:2 [個] / as5306 / 磁気式 /	2輪 直径42mm 幅7mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	8x6x4[mm] 80[g] 左右(2輪)速度差方式	Teensyduino Inventor, Eagle	Modified Floodfill
CA23	Red HoloRam Matthew Chan University of California San Diego	メカ: 6/2018-10/2018 / オリジナル設計機体 電気: 6/2018-10/2018 / オリジナルプリント基板 ソフト: 6/2018-10/2018	STmicroSTM32F446 RE 180[MHz] / / 128[kB] / 512[kB]	LiPo / 2 [セルor本]/7.4[V]/300[mAh]/Venom CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Pololu TC4427 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:2 [個] / ON Semiconductor / / Infrared LED and Photodiode ジャイロセンサ:1 [個] / L3GD20HTR / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / Pololu / 磁気式 / 12 cpr その他:1 [個] / LIS2DE12TR / Accelerometer	2輪 直径40mm 幅7mm 補助輪なし .8[m/s] / .4 [m/s/s] / .4[m/s]	77.1x78x40[mm] 200[g] 左右(2輪)速度差方式	mbed, sublime text Altium, Solidworks	求心法
CA24	Excel-9b Khiew Tzong Yong	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	STmicroSTM32F415 RE 84[MHz] / 1[MB] / 84[kB] /	LiPo / 1 [セルor本]/3.7[V]/360[mAh]/hobbyking CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / didel ZX その他1無しその他2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 / エンコーダ:2 [個] / AS5040 / 磁気式 / diametric magnet	7輪 直径22mm 幅8mm 補助輪なし 4.5[m/s] / 3 [m/s/s] / 2.0[m/s]	110x76x38[mm] 100[g] NA	Keil Autocad, solidworks, eagle	bellman flood fill
CA25	Decimus 5A Peter Harrison Mr	メカ: 2 year / オリジナル設計機体 電気: 2 year / オリジナルプリント基板 ソフト: 2 year	STmicroSTM32F405 RE 168[MHz] / 1[MB] / 96[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 1717003 Fan driver DCモータ 1 [個] / unknown その他2無し	赤外線センサ:4 [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] / MPU6000 / デジタル値出力型 /	4輪 直径22mm 幅9mm 補助輪なし 4[m/s] / 18 [m/s/s] / 2.5[m/s]	97x74x32[mm] 110[g] 左右(4輪)速度差方式	SystemWorkbench Eagle V8, Fusion360	足立法
CA26	デデカス1号 (dedekasuitigou) 金谷 怜音 福井大学 からくり工房1.Sys	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週間 / オリジナルプリント基板 ソフト: 2週間	RenesasR5F563NB DDFP 100[MHz] / 2[MB] / 256[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本]/7.4[V]/1000[mAh]/TURNIGY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 1717T003SR その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH4550 / 距離センサ(反射光量をAD変換) 距離センサ(PSDなど反射光位置をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / mpu6050 / AD変換して取込む /	2輪 直径22mm 幅8mm 補助輪なし 1[m/s] / 1 [m/s/s] / 1[m/s]	100x44x30[mm] 120[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト DesignSpark Mechanical	左手法
CA27	prototype 日比野 翔紀 福井大学 からくり工房1.Sys	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 / オリジナルプリント基板 ソフト: 1か月	RenesasRX631 12.5[MHz] / 2[MB] / 256[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本]/7.4[V]/180[mAh]/anotech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1717T006SR TB6612 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH4550+St-1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	4輪 直径25mm 幅9mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	100x70x50[mm] 100[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト EAGLE	足立法
CA28	ジャービル (Gerbil) 平井 伸幸 福井大学 からくり工房1.Sys	メカ: 3か月 / オリジナル設計機体 電気: 3か月 / オリジナルプリント基板 ソフト: 5か月	Renesasrx631 100[MHz] / 2[MB] / 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 TB6612 その他1無しその他2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 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	100x76x25[mm] 100[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
CA29	Amber 中島 瑞 電通大口ボメカ工房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: 1年	STmicroSTM32F411 CEU 64[MHz] / 512[kB] / 128[kB] / 128[kB]	LiPo / 2 [セルor本]/7.4[V]/70[mAh]/Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1717 その他1無しその他2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:2 [個] / Invensense MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER IE-512 / 光学式 /	4輪 直径20mm 幅6mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	90x70x20[mm] 70[g] 左右(4輪)速度差方式	GCC AutoCAD Inventor + KiCAD	足立法

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 TopSpeed/Turn/Accel	サイズ 長さx幅x高さ 重量	開発環境	アルゴリズム
CA30	ビスカーチャ (Viscacha) 大久保 祐人 電通大ロボメカ工房OB	メカ:6か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:6か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:6か月	STmicroSTM32F103CB 72[MHz] / 64[kB] / 20[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] / 1717T003SR L6205 その他1無しその他2無し	可視光センサ:4 [個] / TPS601 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ADXRS310 / AD変換して取込む /	2輪 直径25.4mm 幅8mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	90x70x25[mm] 100[g] 左右(2輪)速度差方式	Atolic	求心法
CA31	BRAVE 内田 雄太郎 電通大ロボメカ工房OB	メカ:6ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:6ヶ月 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:12年	STmicroSTM32F405RGT 125[MHz] / 1[MB] / 192[kB] /	LiPo / 4 [セルor本] / 8.2[V] / 100[mAh] / Indoor Airplane World CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / MK06-4.5 (Indoor Airplane World 販売) Texas Instruments製 DRV8835 ステアリング操舵 RCサーボモータ 4 [個] / Hitec製 HS-5035HD その他2無し	可視光センサ:7 [個] / コーデンス製 フォトトランジスタST-1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense製 MPU-9250 / デジタル値出力型 / エンコーダ:1 [個] / ネミコン製 7S-400-2MC-50-00E / 光学式 /	4輪 直径25mm 幅8mm 補助輪なし 1300[m/s] / 3000 [m/s/s] / 600[m/s]	92.6x66x45[mm] 103.5[g] 4輪ステアリング + 左右(4輪)速度差	Atollic TRUE STUDIO SolidWorks 、EAGLE	足立法
CA32	SB-DC6 大岩 優生 名古屋工学院専門学校	メカ:2015/04~ /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2015/04~ /キット、その他 ソフト:2015/04~	RenesasSH7137 80[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 240[mAh] / ハイペリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber 1717T006SR 東芝 TB6612 その他1無しその他2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] / AnalogDevices ADXRS610 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / Faulhaber IE2-512 / 磁気式 /	4輪 直径26mm 幅8mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	110x76x26[mm] 125[g] 左右(4輪)速度差方式	Best Technology 開発ソフト 鍋 CAD、PCB E	足立法
CA33	Que 竹本 裕太 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	Renesas62T 100[MHz] / 128[kB] / 32[kB] / 1.024[MB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 135[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 千石 吸引ファン DCモータ 1 [個] / Didel その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH4550 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ADXRS610 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / MES6 / 光学式 /	2輪 直径13.3mm 幅4mm 補助輪なし 4000[m/s] / 15 [m/s/s] / 2[m/s]	63x38x23[mm] 20[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	独自
CA34	BALD EAGLE 中瀬 優 Mice OB/吸引絶許会	メカ:3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:数年	RenesasRX631 50[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] / MAXON DCX6 DRV8835 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH4550+ST-1KL3A // ジャイロセンサ:1 [個] / ICM-20600 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / MAXON ENX 6 MAG 256IMP / 磁気式 /	2輪 直径20mm 幅5mm 補助輪なし 2[m/s] / 8 [m/s/s] / 1[m/s]	94x70x50[mm] 30[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト 鍋 CAD、EAGLE、Onshape	足立法
CA35	Good_Boy geon hee kim Dankook.Univ	メカ:Good_Boy /オリジナル設計機体 電気:Good_Boy /オリジナルプリント基板 ソフト:Good_Boy	Texas InstrumentsTMS320F2809PZA 100[MHz] / 1[kB] / 256[kB] / 2.048[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 200[mAh] / dionogy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon motor(RE max-17) TB6612 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:6 [個] / AUK/SI-5312, AUK/ST-3811 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / adxrs610 / AD変換して取込む / maxon motor / ENX16 EASY 512IMP // 磁気式 /	2輪 直径20mm 幅20mm 補助輪2輪 直径25mm 幅20mm 4500[m/s] / 4000 [m/s/s] / 1600[m/s]	120x80x25[mm] 130[g] 左右(2輪)速度差方式	source insight SolidWorks, PADS	求心法
CA36	ChanChan Park Chan Hee Dankook university, MAZE	メカ:2months /オリジナル設計機体 電気:2months /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:6months	Texas InstrumentsTMS320F2809PZA 100[MHz] / 1[MB] / 256[kB] / 2.048[GB]	LiPo / 2 [セルor本] / 8.4[V] / 250[mAh] / dionogy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon motor TB6612TNG その他1無しその他2無し	赤外線センサ:6 [個] / AUK/SI-5312, ST-3811 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / detect walls (A/D conversion) using IIR エンコーダ:2 [個] / maxon motor / type ml, 512cpt / 光学式 / Measure the distance	2輪 直径25mm 幅9.5mm 補助輪なし 10[m/s] / 60 [m/s/s] / 6[m/s]	115x86x44[mm] 218[g] 左右(2輪)速度差方式	source insight solidworks	求心法
CA37	Wa-Zai Chao, Shih-Wei	メカ:Two month /オリジナル設計機体 電気:Two month /オリジナルプリント基板 ソフト:One month	RenesasRX62T 100[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 8.4[V] / 120[mAh] / Shanghai Dualsky Model Co.,Ltd. CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER ZXMHC3F381N8 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:6 [個] / OSRAM Opto Semiconductors Inc./SFH4550 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / LY3200ALY // AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER / 光学式 /	4輪 直径24mm 幅10mm 補助輪なし 340[m/s] / 11.5 [m/s/s] / 120[m/s]	92x78x35[mm] 102.89[g] 左右(2輪)速度差方式	HEW Solidworks /Protel99se	求心法

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 TopSpeed/Turn/Accel	サイズ 長さx幅x高さ 重量	開発環境	アルゴリズム
CA38	Blitz II Yap Ching Khang Southern Taiwan University of Science and Technology	メカ: 1.5 months / オリジナル設計機体 電気: 1.5 months / オリジナルプリント基板 ソフト: 2 months	STmicroSTM32F405 RGT6 168[MHz] / 1[MB] / 192[kB] / 1[MB]	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 ZXMHC3A01T8 drive a suction fan Brushless DC Motor 1 [個] / Turnigy その他2無し	赤外線センサ: 4 [個] / OSRAM / 距離センサ (反射光量をAD変換) / A/D conversion for distances ジャイロセンサ: 2 [個] / Analog Devices / Silicon Sensing / AD変換して取込む / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / Faulhaber IE2-512 / 磁気式 / 2048 pulse	4輪 直径21.8mm 幅9mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	105x78x50[mm] 105[g] 左右 (4輪) 速度差方式	Keil uVision 5 SolidWorks / Altium Designer	Flood-Fill algorithm
CA39	JunMouse Tsai, Li-Chun Southern Taiwan University of Science and Technology	メカ: 2018-05 / オリジナル設計機体 電気: 2018-010 / オリジナルプリント基板 ソフト: 2018-010	STmicroSTM32F405 RGT6 168[MHz] / 1[MB] / 128[kB] / 1[MB]	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 Vacuum suction DCモータ 1 [個] / MAXON その他2無し	赤外線センサ: 6 [個] / OSRAM / 距離センサ (反射光量をAD変換) / Analog signal ジャイロセンサ: 2 [個] / Analog Devices / AD変換して取込む / エンコーダ: 2 [個] / Faulhaber / 磁気式 / One circle 2048 pulse	4輪 直径20mm 幅12.25mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	110x90x40[mm] 98[g] 左右 (4輪) 速度差方式	keil uVision5 SolidWorks / Altium Designer	Flood algorithm
CA40	Darkness WU-HSIN-CHANG Southern Taiwan University of Science and Technology	メカ: 2017/12 / オリジナル設計機体 電気: 2017/12 / オリジナルプリント基板 ソフト: 2017/12	STmicroSTM32F405 RG 168[MHz] / 1[MB] / 192[kB] / 1[MB]	LiPo / 2 [セルor本] / 8.4[V] / 480[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber Vacuum suction DCモータ 1 [個] / MAXON その他2無し	赤外線センサ: 4 [個] / OSRAM / 距離センサ (反射光量をAD変換) / Analog conversion ジャイロセンサ: 1 [個] / TDK - InvenSense / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / Faulhaber / 磁気式 / 2048 pulse	4輪 直径20mm 幅12.25mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	95x75x40[mm] 98[g] 左右 (4輪) 速度差方式	keil5 solidworks / altium designer	Flood algorithm
CA41	Diu-Gow 5 Xin-Han Cai	メカ: 2018/01~2018/05 / オリジナル設計機体 電気: 2018/06~2018/07 / オリジナルプリント基板 ソフト: 2013 now	RenesasRX62T 100[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 200[mAh] / E-flite CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER ZXMHC3F381N8 Suction DCモータ 1 [個] / Maxon その他2無し	赤外線センサ: 6 [個] / OSRAM/SFH4550 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 2 [個] / STM/LY3200ALH, Analog Devices/ADXRS620 / AD変換して取込む / エンコーダ: 2 [個] / FAULHABER/IE2-400 / 光学式 /	4輪 直径21.7mm 幅9mm 補助輪なし 4.5[m/s] / min: 15 [m/s/s] / min: 1.9[m/s]	116x72x33[mm] 117[g] 左右 (4輪) 速度差方式	Solidworks / Altium Designer	Time-Based Diagonal Algorithm
CA42	HIPPO C liao,huan-jie	メカ: 1 months / オリジナル設計機体 電気: 1 months / ユニバーサル基板 (オリジナル設計) ソフト: 5 months	RenesasRX62T 12.5[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 8.4[V] / 120[mAh] / cyberpower CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / faulhaber ZXMHC3F381N8 Increase friction DCモータ 1 [個] / NAMIKI その他2無し	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: 2 [個] / Analog device / AD変換して取込む /	4輪 直径22mm 幅8mm 補助輪なし 380[m/s] / 15 [m/s/s] / 200[m/s]	93x79x20[mm] 96.67[g] 左右 (4輪) 速度差方式	E1 altium designer	求心法
CA43	雪風5+1 (yukikaze go plus one) 中島 史敬	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	RenesasSH7137 80[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 256[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] / Kyosho FET (東芝 TPCP8402) + FETゲートドライバ (TI UCC27425) 吸引 DCモータ 1 [個] / メーカー不明 φ7x16.5mm その他2無し	赤外線センサ: 6 [個] / TOSHIBA TPS601A / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / Analog Devices ADXRS620 / AD変換して取込む / エンコーダ: 2 [個] / MTL MES-6-125PST16C / 光学式 /	4輪 直径26mm 幅8mm 補助輪なし 5.0[m/s] / 9.8 [m/s/s] / 1.8[m/s]	103x75x26[mm] 100[g] 左右 (4輪) 速度差方式	Best Technology 開発ソフト CAD, PCB E	足立法
CA44	AliCe 大野 孝太 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: 3ヶ月	RenesasR5F5631PC DFM 100[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 180[mAh] / 不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER, 1717003SR TOSHIBA, TB6614FNG 吸引 DCモータ 1 [個] / 不明 その他2無し	赤外線センサ: 6 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / MPU-6000 / A/D変換して取込む / エンコーダ: 2 [個] / FAULHABER, IEH2-4096 / 磁気式 /	4輪 直径24.5mm 幅8mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	90x76x25[mm] 110[g] 左右 (4輪) 速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
CA45	半田ディザスター (Solder Disaster) 福田 真悟 東京理科大学 Mice	メカ: 4ヵ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気: 2ヵ月 / ユニバーサル基板 (オリジナル設計) ソフト: 3ヵ月	RenesasSH7125 25[MHz] / 128[kB] / 8[kB] /	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 500[mAh] / kypom CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ PKE243A-C3 VEXTA EIC4311 その他1無しその他2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) /	2輪 直径50mm 幅80mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	130x90x92[mm] 666[g] 左右 (2輪) 速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
CA46	Meister 成田 諒 東京理科大学 Mice	メカ: 半年 / オリジナル設計機体 電気: 半年 / ユニバーサル基板 ソフト: 半年	RenesasSH7125 25[MHz] / 128[kB] / 8[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] / オリエンタルモータ PKE243A-C3 VEXTA EIC4311 その他1無しその他2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) /	2輪 直径52mm 幅81mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	122x88x92[mm] 698[g] 左右 (2輪) 速度差方式	RENESAS 開発ソフト Fusion360	左手法

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 TopSpeed/Turn/Accel	サイズ 長さx幅x高さ 重量	開発環境	アルゴリズム
CA47	ワダンゴムシ (Wadangomushi) 和田 遼 東京理科大学 Mice	メカ:1年 / オリジナル 設計機体 電気:1年 / オリジナル プリント基板 ソフト:1年	Renesas62T 100[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/7.4[V]/260[mAh]/n ano-tech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 1717... SR TB6614FNG その他1無しその他2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] / MPU-6000A / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / JP_IH2-4096 / 磁 気式 /	2輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	100x80x25[mm] 110[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Autodesk Inventor,ki cad	足立法
CA48	camellia 椿 翔太 東京理科大学 Mice	メカ:1年 / オリジナル 設計機体 電気:1年 / ユニバー サル基板 ソフト:1年	RenesasSH7125 50[MHz] / 128[kB] / 8[kB] /	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/500[mAh]/ 不明 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 PKE243A-C3 VEXTA EIC4311 (SLA7078MR互換品 サン ケン電気) その他1無しその他2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) /	2輪 直径51mm 幅90mm 補助輪なし 1500[m/s] / 不明 [m/s/s] / 不明[m/s]	136.0x90.3x90.1[mm] 736[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト kicad	足立法
CA49	Vermilion Bis 船田 健悟 東京理科大学 Mice/Rats	メカ:2カ月 / オリジナル 設計機体 電気:2カ月 / オリジナル プリント基板 ソフト:2年	STmicroSTM32F722 RET6 216[MHz] / 512[kB] / 256[kB] / 4[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/330[mAh]/H yperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / DCX10S 1.5V TB6614FNG 吸引 ブラシレスモーター 1 [個] / HK-AP03 4000KV その他2無し	赤外線センサ:2 [個] / VEMT2023SLX01 / 距離センサ(反射光 量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ICM-20649 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / Ma700GQ-P / 磁気 式 / アブソリュート式	6輪 直径23mm 幅10mm 補助輪1輪 直径10mm 幅2mm 3.0[m/s] / 15 [m/s/s] / 17[m/s]	95x70x30[mm] 100[g] 左右(2輪)速度差方式	TrueStudio Autodesk Inventor, Autodesk Eagle	足立法ベ ース最尤 経路探 索
CA50	Aventa 浅川 英慶 福井大学 からくり工房I.Sys	メカ:半年 / 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	RenesasRX631 100[MHz] / 2.048[MB] / 256[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/150[mAh]/ 不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 DRV8835, AO3400 吸引 DCモータ 1 [個] / 不 明 その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH4550, QSD124, 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] / AS5045B / 磁気式 /	2輪 直径25mm 幅8mm 補助輪なし 5[m/s] / 15 [m/s/s] / 2.? [m/s]	85x70x30[mm] 68[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Eagle, Fusion 360	足立法
CA51	NigLacerto 岸波 華彦 東京工業大学ロボット技術研 究会Cheese	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:5ヶ月	STmicroSTM32F405 RG 168[MHz] / 1[MB] / 192[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] / FAULHABER1717006SR DRV8835 吸引 DCモータ 1 [個] / Racerstar 8520 その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / VSLY5850, SFH213FA / 距離センサ(反射光量を AD変換) / フィルタを通して特定の周波 数だけ見えます。 ジャイロセンサ:1 [個] / ICM-20602 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IEH2-4096 / 磁気 式 /	4輪 直径22mm 幅8mm 補助輪なし 2[m/s] / 10 [m/s/s] / 1.0[m/s]	100x76x38[mm] 115[g] 左右(4輪)速度差方式	GCC Onshape, Kicad	足立法
CA52	KNCT-MM2DC改 (KNCT- MM2DCRev) 葉山 清輝 熊本高等専門学校	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10年 目	RenesasSH2-7125 12[MHz] / 128[kB] / 8[kB] /	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/200[mAh]/S UNPU LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/1050[mAh]/ SUNPU	DCモータ 2 [個] / ミニモ ーター1717 NEC uPD16805 吸引用 DCモータ 1 [個] / タカラトミーの玩具から外 したもの その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / 東芝製 品番不 明 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ベストテクノロ ジ、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8mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	100x71x34[mm] 113[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Eagle	足立法
CA53	knives EX (naivusu i-ekkus) 馬場 遼 名古屋工学院専門学校	メカ:3カ月 / グループ の標準設計機体、キッ ト、その他 電気:3カ月 / キット、 その他 ソフト:3カ月	RenesasR5F71324A D80FPV 80[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh]/H YPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber 1717T006SR TB6612FNG その他1無しその他2無し	赤外線センサ:6 [個] / TOSHIBA TLN233 / 距離センサ(反射光量をAD 変換) / エンコーダ:2 [個] / IE2 512 / 磁気式 /	2輪 直径24mm 幅8.4mm 補助輪なし 2.5[m/s] / 2 [m/s/s] / 1[m/s]	110x76x24[mm] 111[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
CA54	Detonator 早川 大輝 電気通信大学ロボメカ工房	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:半年	RenesasR5F5631PC DFM 96[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh]/H yperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber 1717T003SR TB6614FNGx2 吸引 DCモータ 1 [個] / CL-0614 その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / ST-1KL3A / ラ インセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-6500 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IEH2-512 / 磁気式 /	4輪 直径24.5mm 幅8mm 補助輪なし 4500[m/s] / 20 [m/s/s] / 1900[m/s]	100x65.18x29.5[mm] 91[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト DesignSpar k Mechanical Eagle	足立法
CA55	BIJELA 高尾 圭祐 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:3ヶ月	RenesasR5F5631PD DFM 100[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh]/H yperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1717006SR TB6614FNG 吸引ファン DCモータ 1 [個] / 10CL-1801-DJK その他2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] / ICM-20648 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IEH2-4096 / 磁気 式 /	4輪 直径23mm 幅8mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	90x70x20[mm] 108[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト EAGLE	足立法

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 TopSpeed/Turn/Accel	サイズ 長さx幅x高さ 重量	開発環境	アルゴリズム
CA56	Yawgurt 長尾 晃一朗 福井大学 からくり工房1.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週間	RenesasRX631 100pin 100[MHz] / 2[MB] / 256[MB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 260[mAh] / n anotech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1717 T003 SR 東芝 TB6613FNG その他1無しその他2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) / ジャイロセンサ:1 [個] / Invensense MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IEH2-4096 / 磁気式 /	2輪 直径25mm 幅8mm 補助輪なし 2.0[m/s] / 10 [m/s/s] / 0.5[m/s]	96x78x50[mm] 112[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト DesignSparkMechanical, eagle	足立法
CA57	もちもち4号 (Mochi-Mochi 4) 木村 威 渋谷教育学園幕張高等学校 物理部	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:5ヶ月	RenesasRX631 96[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	DCモータ 2 [個] / 1717-003SR 東芝 TB6612FNG 吸引用 DCモータ 1 [個] / GB358 その他2無し	赤外線センサ:6 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-9250 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IE2-1024 / 磁気式 /	4輪 直径24mm 幅11mm 補助輪なし 4.0[m/s] / 16.5 [m/s/s] / 1.5[m/s]	98x71x34[mm] 104[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト KiCad,Fusion360	全面探索
CA58	赤い彗星 (RedComet) 宇都宮 正和 D-The-Star	メカ:- / オリジナル設計機体 電気:- / オリジナルプリント基板 ソフト:-	RenesasR5F562TADDFM 96[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 256[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 160[mAh] / n anotech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 DRV8835 吸引用 DCモータ 1 [個] / 不明 その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / 東芝.TPS601A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / TDK.MPU6000 / エンコーダ:2 [個] / a.m.s :AS5145B / 磁気式 /	4輪 直径13.2mm 幅6mm 補助輪なし ?[m/s] / ? [m/s/s] / ?[m/s]	76x45x30[mm] 30.2[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト 機械: JwCAD 基板: PCBE	足立法
CA59	しゅべるま〜 (SYUBERUMA) 今井 康博 D-The-Star/MiceBusters	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:6か月	RenesasRX62T 100[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[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] / ファウルハーバー1717 TOSHIBA 吸引用 BLDC 1 [個] / ノーブランド その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / TOSHIBA / 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] / ファウルハーバー1717モータに付属 / 磁気式 /	4輪 直径24mm 幅12mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	100x74x30[mm] 120[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Inventor,Eagle	足立法 改
CA60	YA4改 (YA4-KAI) 荒井 優輝 からくり工房A:Mac	メカ:3+1ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:4+1ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:7年	RenesasR5F56218BDFP 96[MHz] / 512[kB] / 96[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.6[V] / 220[mAh] / ハイベリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Maxon DCX10L 吸引 DCモータ 1 [個] / Maxon DCX10S その他2無し	赤外線センサ:6 [個] / コーデンシ ST-1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / デジタル値出力距離センサ / 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] / AS5047 / 磁気式 /	2輪 直径24mm 幅8mm 補助輪なし 5.2[m/s] / 22 [m/s/s] / 2[m/s]	100x60x31[mm] 102[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト 鍋 CAD, Eagle	足立法
CA61	Kryptos 中野 元太 東京理科大学 Mice	メカ:4か月 / オリジナル設計機体 電気:4か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:4か月	RenesasRX631 100[MHz] / 1.024[MB] / 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] / 1717-TB6614FNG 吸引 DCモータ 1 [個] / 並木精密宝石 その他2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 / エンコーダ:2 [個] / IEH2-4096 / 磁気式 /	4輪 直径21mm 幅8.5mm 補助輪なし 4[m/s] / 30 [m/s/s] / 1.6[m/s]	100x82x34[mm] 105[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Inventor,KiCad	足立法
CA62	ExiaAlter 平松 直人 Mice Busters	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	RenesasRX71M 240[MHz] / 4[MB] / 512[kB] / 32[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 12.6[V] / 200[mAh] / hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON DCX10L TB6614FNG その他1無しその他2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] / ICM-20689 / デジタル値出力型 /	4輪 直径23mm 幅8.5mm 補助輪なし 5.2[m/s] / 24 [m/s/s] / 2.2[m/s]	100x74x44[mm] 108[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Fusion360 Eagle DesignSparkMechanical	足立法
CA63	黒椿 (kurotsubaki) 赤尾 健太 福井大学 からくり工房1.Sys	メカ:1か月 / オリジナル設計機体 電気:1か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:1年	RenesasRX631 100[MHz] / 2[MB] / 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 2 [個] / FAULHABER 1717T003 TB6614 東芝 吸引 DCモータ 1 [個] / 不明 その他2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] / MPU6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IEH2-4096 / 磁気式 /	4輪 直径24.5mm 幅10mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	100x66x35[mm] 110[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Fusion360	足立法
CB01	fv 山西 碧 TeamPumpkinPie	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:1ヶ月	NXPLPC1768 96[MHz] / 54[kB] / 64[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 PKP213U05A SLA7073 サンケン電気 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:5 [個] / sharp GP2Y0E02A / 距離センサ(PSDなど反射光位置をAD変換) /	2輪 直径27.7mm 幅7mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	80.5x82x52[mm] 213[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC Inventor Kicad	求心法

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 TopSpeed/Turn/Accel	サイズ 長さx幅x高さ 重量	開発環境	アルゴリズム
CB02	ズズマウス (zuzu mouse) 倉澤 一詩 TeamPumpkinPie	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週間	NXPLPC1768 96[MHz] / 512[kB] / 32[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] / PKP213U05A SLA7073MRT その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / SHARP GP2Y0E02A / 距離センサ (PSDなど反射光位置をAD変換) /	2輪 直径28mm 幅7mm 補助輪なし 1[m/s] / [m/s/s] / 0[m/s]	93.2x83.5x61[mm] 232[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC KiCad, Inventer	求心法
CB03	熊マウス (Kumamouse) 坂部 夏南人 TeamPumpkinPie	メカ:1カ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1週間 /ユニバーサル基板 ソフト:2週間	NXPLPC1798 96[MHz] / 512[kB] / 64[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 PKE243A-C3 SLA7073 サンケン電気 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:3 [個] / SHARP GP2Y0E02A / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径51.5mm 幅8.0mm 補助輪なし 1[m/s] / [m/s/s] / [m/s]	90x90x79[mm] 665[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC Fusion 360	求心法
CB04	frogDB 野村 弘行 株式会社アールティ	メカ:半年 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:半年 /オリジナルプリント基板 ソフト:半年	STmicroSTM32F405RGT 168[MHz] / 1[MB] / 192[kB] /	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 450[mAh] / TURNIGY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1717 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:3 [個] / VL53L0X / デジタル値出力距離センサ / ToF 可視光センサ:4 [個] / TEPT5600 / 緑色LED ジャイロセンサ:1 [個] / LSM9DS0 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IEH2-4096 / 磁気式 /	4輪 直径24.5mm 幅7.8mm 補助輪なし 1[m/s] / [m/s/s] / [m/s]	99.3x69x46[mm] 154[g] 左右(4輪)速度差方式	SW4STM32 +CubeMX KiCAD, Fusion360	足立法
CB05	STRONG/ZERO 犬飼 健二 株式会社アールティ	メカ:3カ月 /オリジナル設計機体 電気:3カ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:6カ月	RenesasR5F5631MDDFM 96[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 300[mAh] / TURNIGY nano-tech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 1717T003SR TB6614FNG 吸引ファン DCモータ 1 [個] / M716PA その他2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] / ICM-20648 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IEH2-4096 / 磁気式 /	4輪 直径9.5mm 幅24mm 補助輪なし 1[m/s] / [m/s/s] / [m/s]	105x74x30[mm] 105[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Fusion360, KiCAD	足立法
CB06	H2R-Pi:Co 林立樹 株式会社アールティ	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:0	RenesasR5F5631MDDFM 96[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 32[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] / ミネベアミツミ SLA7070MPRT その他1無しその他2無し	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) /	2輪 直径48mm 幅7.5mm 補助輪なし 1[m/s] / 1.5 [m/s/s] / 0.3[m/s]	120x73x80[mm] 520[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
CB07	ポテトビーゴ (French fried Pi:Co) 青木 翔雷 アールティマウス部	メカ:0 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:6時間 /キット、その他 ソフト:半日	RenesasRX631 96[MHz] / 256[kB] / 256[kB] / 32[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] / ミネベアミツミ SLA7070MRT その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / ST-1KL3A, OS5RKA5111A / 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 1.5[m/s] / 1.6 [m/s/s] / 0.5[m/s]	120x65x70[mm] 520[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト 未使用	足立法
CB08	LRS Pi:Co Ver.0 江川 昌寿 アールティマウス部	メカ:1 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1 /キット、その他 ソフト:2	RenesasRX631 96[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 32[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] / ミネベア 17PM-K777UN01CN サンケン電気 SLA7070MRT その他1無しその他2無し	可視光センサ:4 [個] / コーデンス 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48mm 幅7mm 補助輪なし 1[m/s] / [m/s/s] / [m/s]	120x73x80[mm] 520[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
CB09	JunkChimera 川上 靖次 アールティマウス部	メカ:3カ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3カ月 /キット、その他 ソフト:4年	RenesasRX631 96[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 32[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] / PT70M53826 SLA7062M その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / ST-1KL3A /	2輪 直径36mm 幅6.5mm 補助輪なし 1[m/s] / [m/s/s] / [m/s]	118x86x64[mm] 415[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Fusion360 Eagle	足立法
CB10	マウス係長 (Mouse Kakaricho) 中川 範晃 アールティマウス部	メカ:半年 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1カ月 /キット、その他 ソフト:1週間	RenesasR5F5631MDDFM 96[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 450[mAh] / TURNIGY CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / 日本サーボ KH39EM2-801 SLA7070MRT その他1無しその他2無し	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) /	2輪 直径48mm 幅7.5mm 補助輪なし 1[m/s] / 1 [m/s/s] / 0.3[m/s]	153x119x178[mm] 451[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Fusion360	求心法
CB11	天の童 (tennowarabe) 鈴木 雷 やまがたロボットクラブ(山形6小)	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 /キット、その他 ソフト:2ヶ月	RenesasRX631 96[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 4 [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] / ミネベア17PM-K777UN01CN サンケンSLA7070M その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / 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44mm 幅16mm 補助輪なし 0.5[m/s] / 0.8 [m/s/s] / 0.8[m/s]	120x73x80[mm] 350[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法

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 TopSpeed/Turn/Accel	サイズ 長さx幅x高さ 重量	開発環境	アルゴリズム
CB12	フリテン (furiten) 赤井田 奨馬 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:2ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:2ヶ月	Renesas3694F 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 motor sla 7073 mprt その他1無しその他2無し	可視光センサ:3 [個] / 発光素子:WZ000 受光素子:ST-1K13A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤	2輪 直径53mm 幅9mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	100x93x110[mm] 688[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC	足立法
CB13	走るサンダー (hasirusannda-) 浜野 修多 東京工芸大学からくり工房	メカ:2ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:1ヶ月	Renesas3694F 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 motor sla7073 mprt その他1無しその他2無し	可視光センサ:3 [個] / 発光素子:WZ000 受光素子:ST-1K13A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤	2輪 直径53mm 幅9mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	95x89x84[mm] 646[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC	足立法
CB14	classic-DC 武田 祐一 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 /プリント基板 ソフト:3ヶ月	RenesasRX62T 96[MHz] /25[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor本]/7.2[V]/240[mAh]/Tahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER1717T006SR TB6612FNG その他1無しその他2無し	可視光センサ:4 [個] / WZ000 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤 ジャイロセンサ:1 [個] / invenSense MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER IE2-256 / 磁気式 /	2輪 直径62mm 幅5mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	87x66x26[mm] 100[g] 左右(2輪)速度差方式	CS+ PCBE	足立法
CB15	Gうららγ (guraraganma) 梅本 空 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 /プリント基板 ソフト:1ヶ月	RenesasRX62T 96[MHz] /25[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/240[mAh]/Tahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1717T006SR TB6612FNG その他1無しその他2無し	可視光センサ:4 [個] / WZ000 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤 ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense MPU6500 / / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER IE2-256 / 磁気式 /	2輪 直径26mm 幅5mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	87x66x26[mm] 100[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
CB16	限300 (Gen 300) 木俣 雄介 東京工芸大学からくり工房	メカ:2ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:1ヶ月	Renesas3694F 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 motor sla7073 mprt その他1無しその他2無し	可視光センサ:3 [個] / 発光素子:WZ000 受光素子:ST-1K13A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤	2輪 直径53mm 幅9mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	100x93x110[mm] 688[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC	足立法
CB17	ff 大城 豪志 東京工芸大学からくり工房	メカ:1年 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1年 /キット、その他 ソフト:1年	RenesasRX62T 96[MHz] /25[kB] / 16[kB] / 32[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] / faulhaber 1717t006sr TB6612FNG その他1無しその他2無し	可視光センサ:4 [個] / WZ000 / 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] / MPU-6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / faulhaber IE2-256 / 磁気式 /	2輪 直径26mm 幅5mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	87x66x26[mm] 100[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
CB18	Hornet v2 仲田 尚貴 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 /オリジナルプリント基板 ソフト:10ヶ月	RenesasRX62T 96[MHz] /256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/240[mAh]/Tahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1717T006SR TB6612FNG その他1無しその他2無し	可視光センサ:5 [個] / WZ000 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤 ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER IE2-256 / 磁気式 /	2輪 直径26mm 幅5mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	84.3x66x26[mm] 100[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト PCBE jww_CAD	足立法
CB19	TYU三郎・改 (Tyu-Zaburo Kai) 小川 靖夫	メカ:数週間 /オリジナル設計機体 電気:数週間 /オリジナルプリント基板 ソフト:数年間	RenesasH8/3048F-one 19.66[MHz] / 128[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] / シナノケンシ SLA7033M サンケン その他1無しその他2無し	可視光センサ:4 [個] / OptoSupply + スタンレー / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤	2輪 直径51mm 幅5mm 補助輪なし 2.8[m/s] / 2.8 [m/s/s] / 1.2[m/s]	130x85x51[mm] 600[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト RootProC AD , Protel	左手法 + 求心 法
CB20	シリカゲル (silica-gel) 川 紘直 株式会社ステップワン	メカ:1日 /オリジナル設計機体 電気:10日 /キット、その他 ソフト:20日	RenesasR5F5631M DDFM 96[MHz] /256[kB] / 64[kB] / 32[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] / ミネベアミツミ SLA7070MPRT その他1無しその他2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7.5mm 補助輪なし 1[m/s] / 1.5 [m/s/s] / 0.3[m/s]	120x73x80[mm] 520[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
CB21	ふらっしゅ (flash) 中田 京慶 株式会社ステップワン ふらっしゅチーム	メカ:3 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2 /キット、その他	RenesasSH7125 50[MHz] /128[kB] / 8[kB] /	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/1000[mAh] / RT-LIPO1000-TRG CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ミネベア製 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / コーデンシ製 / 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 2[m/s] / [m/s/s] / 0.4[m/s]	120x73x80[mm] 520[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法

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 TopSpeed/Turn/Accel	サイズ 長さx幅x高さ 重量	開発環境	アルゴリズム
CB22	ダブルえっちゃん (XX) 佐久間 徹 長野県工科大学短期大学校	メカ:5ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:5ヶ月 /キット、その他 ソフト:5ヶ月	ARMホールディングスARM9 300[MHz] / 16[MB] / 64[MB] / 16[MB]	その他 / 6 [セルor本] / 1.2[V] / 1900[mAh] / Panasonic CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / EV3 Lモータ その他1無しその他2無し	可視光センサ:3 [個] / EV3 カラーセンサ / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / EV3 ジャイロセンサ / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / EV3 Lモーター /	2輪 直径80mm 幅15mm 補助輪なし 0.55[m/s] / 21.6 [m/s/s] / [m/s]	135x110x170[mm] 740[g] ステアリング (舵切り輪) 型	GCC	足立法
CB23	初心者用マウス2018 (Micromouse for beginners type 2018) こうへい 国際高専	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	RenesasRX2220 20[MHz] / 128[kB] / 14[kB] / 4[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 480[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 PKP213D05A アレグロA3982 その他1無しその他2無し	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) /	2輪 直径25mm 幅8mm 補助輪なし 900[m/s] / 4 [m/s/s] / 500[m/s]	100x80x40[mm] 100[g] 左右 (2輪) 速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
CB24	はせがわわ (Hasegawawa) 長谷川 翔 国際高専ハンズオン部	メカ:1ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月 /キット、その他 ソフト:1年1ヶ月	RenesasRX220 20[MHz] / 256[kB] / 16[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] / Oriental motor A3982SLBTR-T その他1無しその他2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23mm 幅8mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	100x80x40[mm] 155[g] 左右 (2輪) 速度差方式	RENESAS 開発ソフト	求心法
CB25	べらべら (Pera-Pera) 廣原 隆司 国際高専ハンズオン部	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 /キット、その他 ソフト:4か月	RenesasRX220 20[MHz] / 25[kB] / 16[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] / Oriental motor その他1無しその他2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23mm 幅8mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	100x80x40[mm] 155[g] 左右 (2輪) 速度差方式	RENESAS 開発ソフト	左手法
CB26	NCX7500k 南保 慎一郎 国際高専ハンズオン部	メカ:1ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月 /キット、その他 ソフト:1年1ヶ月	RenesasRX220 20[MHz] / 256[kB] / 16[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] / Oriental motor A3982SLBTR-T その他1無しその他2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23mm 幅8mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	100x80x45[mm] 155[g] 左右 (2輪) 速度差方式	RENESAS 開発ソフト	左手法
CB27	ハイチュウ (haityuuu) 中島谷 侑己 国際高専ハンズオン部	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 /プリント基板 ソフト:1年1か月	RenesasRX220 20[MHz] / 256[kB] / 16[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 その他1無しその他2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23mm 幅8mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	100x80x30[mm] 160[g] 左右 (2輪) 速度差方式	GCC	ポテンシャル法
CB28	Jury 加藤 成龍 JEC自習軍団	メカ:2018年4月~8月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2018年4月~8月 /プリント基板 ソフト:2018年4月~8月	RenesasH8-3069F 25[MHz] / 256[kB] / 16[kB] /	LiPo / 6 [セルor本] / 25[V] / 800[mAh] / G S-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 PK234PA サンケンSLA7033M その他1無しその他2無し	赤外線センサ:3 [個] / 浜松ホトニクス、L-1209 / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径43.3mm 幅10mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	100x70x73[mm] 540[g] 左右 (2輪) 速度差方式	GCC AutoCAD、 Inventor	足立法
CB29	Edward リュウ ヨウ JEC自習軍団	メカ:2018年4月~8月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2018年4月~8月 /プリント基板 ソフト:2018年4月~8月	RenesasH8-3069F 25[MHz] / 256[kB] / 16[kB] /	LiPo / 6 [セルor本] / 25[V] / 800[mAh] / G S-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 PK234PA サンケンSLA7033M その他1無しその他2無し	赤外線センサ:3 [個] / 浜松ホトニクス、L-1209 / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径43.3mm 幅10mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	100x70x73[mm] 540[g] 左右 (2輪) 速度差方式	GCC AutoCAD、 Inventor	足立法
CB30	novem 瀬谷 勇太 SRDC Next	メカ:2か月 /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:8ヶ月	STmicrostm32f405r gt 160[MHz] / 1[MB] / 192[kB] /	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 250[mAh] / O K模型 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 1717SR IE2 512 DRV8835 吸引 DCモータ 1 [個] / ジヤク品 (謎モーター) その他2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 6500 / デジタル値出力型 /	4輪 直径24.5mm 幅8mm 補助輪なし 2.0[m/s] / 16 [m/s/s] / 0.7[m/s]	100x70x40[mm] 120[g] 左右 (4輪) 速度差方式	GCC Kicad、 Fusion360	足立法
CB31	栗おこわ (Kuriokowa) 太田 智也 渋谷教育学園幕張中学校電気部	メカ:2週間 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:4か月 /ユニバーサル基板 ソフト:6か月	RenesasR5F71253 50[MHz] / 128[kB] / 8[kB] /	NiMH / 8 [セルor本] / 9.6[V] / 1900[mAh] / Panasonic CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / PKE243A-L (Orientalmotor) SLA7073MPRT (サンケン電気) その他1無しその他2無し	可視光センサ:4 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換) / 赤色 LED	2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	140x100x125[mm] 1030[g] 左右 (2輪) 速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
CB32	とかも1号 (TOKAMO1) 立崎 乃衣 渋谷教育学園幕張中学校電気部	メカ:30分 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1週間 /キット、その他 ソフト:4ヶ月	RenesasRX631M F5631MDDFM 100[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 32[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] / 17PM-K777UN01CN SLA7070MRT その他1無しその他2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 ジャイロセンサ:1 [個] / MPU9250 / デジタル値出力型 /	2輪 直径48mm 幅8.5mm 補助輪なし 0.5[m/s] / 0.7 [m/s/s] / [m/s]	120x74x79[mm] 436[g] 左右 (2輪) 速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法

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 TopSpeed/Turn/Accel	サイズ 長さx幅x高さ 重量	開発環境	アルゴリズム
CB33	電気兎 (denkiusagi) 長澤 雄太 自由工房	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 /キット、その他 ソフト:半年	RenesasRX631 100[MHz] /2[MB] / 256[kB] / 32[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] / Minebea SLA7070 その他1無しその他2無し	可視光センサ:4 [個] / ? / 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 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	120x74x57[mm] 430[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
CB34	モル (moru) 永澤 一輝 自由工房	メカ:3ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月 /キット、その他 ソフト:3ヶ月	RenesasSTK-7125 48[MHz] /128[kB] / 8[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] / SLA7070MRT 3326P サンケン電気株式 会社 その他1無しその他2無し	可視光センサ:4 [個] / コーデンス製 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 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	120x73x80[mm] 454.1[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
CB35	(underscore) 駒木根 直人 自由工房	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 /キット、その他 ソフト:2週間	RenesasSTK-7125 48[MHz] /128[kB] / 8[kB] /	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/1000[mAh] /Tehmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / 日本電産サーボ製 SLA7070MRT 3326P サン ケン電気株式会社 その他1無しその他2無し	可視光センサ:4 [個] / コーデンス製 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 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	120x73x80[mm] 454.1[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
CB36	rabbit01 山田 寛子 自由工房	メカ:2週間 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2週間 /キット、その他 ソフト:1週間	RenesasSTK-7125 48[MHz] /128[kB] / 8[kB] /	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/1000[mAh] /Tahamazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / 日本電産サーボ製 SLA7070MRT3326P サン ケン電気株式会社 その他1無しその他2無し	可視光センサ:4 [個] / コーデンス 製、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 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	120x73x80[mm] 460[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
CB37	Pi:Co Plain 藤盛 佑成 芝浦工業大学SRDC	メカ:3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:3日	RenesasRX631 96[MHz] /256[kB] / 32[kB] /	LiPo/ 3 [セルor本]/12[V]/1000[mAh] / Ω MATCHED 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 — SLA7070MRT3326P その他1無しその他2無し	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) /	2輪 直径44mm 幅8mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	120x73x80[mm] 520[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
CB38	K.O 大熊 鼓太郎 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 /ユニバー サル基板 ソフト:制作中	STmicrostm32f405 80[MHz] /512[kB] / 64[kB] / 512[kB]	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/250[mAh] /tah mazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / jp.1717_sr drv8835 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / ft-1kla / 距離セ ンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / mpu6500 // エンコーダ:2 [個] / ie2_1024 //	2輪 直径24mm 幅8mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	90x80x24[mm] 300[g] 左右(2輪)速度差方式	vscode Autodesk inventor	足立法
CB39	メルカニッツ (mercaniz) 加藤 圭哉 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 /プリント 基板 ソフト:2か月	STmicroSTM32F103 RET6 40[MHz] /512[kB] / 64[kB] / 512[kB]	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/450[mAh] /Mylion CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Oriental motor.PKE243-C3 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / LA5113A / 距離 センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径48mm 幅5mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	120x90x75[mm] 750[g] 左右(2輪)速度差方式	Eclipse Autodesk inventor	足立法
CB40	煩惱ちゃん (Bonnou-cyan) 高柳 智 からくり工房A:Mac	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年	RenesasR5F5631PD DFL 100[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/260[mAh] /n ano-tech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1717-006SR TB6612FNG その他1無しその他2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] / Invensense MPU6000 / デジタル出力型 / エンコーダ:2 [個] / IE2-256&IE2-512 / 磁気式 /	4輪 直径27.6mm 幅8mm 補助輪なし 2[m/s] / 6 [m/s/s] / 0.8[m/s]	107x78x28[mm] 130[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト DesignSpar ckMechani cal PCBE	足立法
CB41	SSTN-P 笹谷 禎伸 からくり工房A:mac	メカ:1か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1か月 /キット、その他 ソフト:1か月	RenesasSH7125 48[MHz] /128[kB] / 8[kB] /	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/800[mAh] /ZIPPY CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / 日本サーボ その他1無しその他2無し	赤外線センサ:4 [個] / TPS601 //	2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	120x80x60[mm] [g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
CB42	Hassam 高橋 良太	メカ:7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	RenesasRX71M 96[MHz] /4[MB] / 512[kB] / 64[kB]	LiPo/ 4 [セルor本]/7.4[V]/140[mAh] /h yperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / CL- 0614-10250-7 tb6612FNG プロペラの回転による負圧 発生用 DCモータ 2 [個] / racerstar その他2無し	赤外線センサ:6 [個] / sfh4550 / 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] / icm20602 / デ ジタル出力型 / エンコーダ:2 [個] / ネミコン、7S-400- 2MC-50-00E / 光学式 /	2輪 直径15mm 幅3mm 補助輪なし 3[m/s] / 10 [m/s/s] / 0.8[m/s]	80x33x20[mm] 42[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト fusion360, kicad	足立法

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 TopSpeed/Turn/Accel	サイズ 長さx幅x高さ 重量	開発環境	アルゴリズム
CB43	NTK002 近藤 貴久 早稲田大学WMMC	メカ: 三か月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気: 三か月 / オリジナルプリント基板 ソフト: 四か月	STmicroSTM32F303K8T6 64[MHz] / 64[kB] / 16[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 600[mAh] / Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / PKP213U05A VEXTA EIC4311 その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 5 [個] / L-51ROPT1D1 / 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 /	2輪 直径26mm 幅9mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	90x90x20[mm] 200[g] 左右 (2輪) 速度差方式	SystemWorkbench for STM32	足立法
CB44	SK-3110ver2 斎藤 高介 早稲田大学WMMC	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 / オリジナルプリント基板 ソフト: 5か月	NXP LPC1114 FBD48 / 302 48[MHz] / 32[kB] / 8[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[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 PKP213U05AL サンケン電気株式会社 SLA7078MPRT その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 4 [個] / OptoSupply, OS15FU5111C-40 / 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 /	2輪 直径34.8mm 幅12.5mm 補助輪なし 1[m/s] / 6 [m/s/s] / 0.6[m/s]	99.2x98.5x44[mm] 262[g] 左右 (2輪) 速度差方式	LPC Xpresso KiCad	足立法
CB45	Mola Tecta 児玉 理 早稲田大学WMMC	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 / オリジナルプリント基板 ソフト: 3か月程度	STmicroSTM32F303K8T6 64[MHz] / 64[kB] / 16[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 600[mAh] / Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / PKP213U05A SLA7078MRT その他1無しその他2無し	可視光センサ: 4 [個] / コーデンス ST-1KL3 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / 赤色	2輪 直径30mm 幅8mm 補助輪なし 0.7[m/s] / 3.0 [m/s/s] / 2.0[m/s]	78x85x30[mm] 160[g] 左右 (2輪) 速度差方式	SystemWorkbench for STM32 Eagle	足立法
CB46	raider 飯田 達仁 早稲田大学WMMC	メカ: 6か月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気: 6か月 / ユニバーサル基板 ソフト: 6か月	NXP LPC1114 / 302 48[MHz] / 32[kB] / 4[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] / OrientalMotor PKE243A-C3 SLA7078MRT サンケン電機株式会社 その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 4 [個] / L-51ROPT1D1 / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径52mm 幅9mm 補助輪なし 0.06[m/s] / 0.005 [m/s/s] / 0.03[m/s]	95x90x125[mm] 900[g] 左右 (2輪) 速度差方式	LPC Xpresso CAD Eagle	足立法
CB47	Amberjack 稲田 知浩 早稲田大学WMMC	メカ: 1週間 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気: 4か月 / ユニバーサル基板 ソフト: 1週間	STmicroSTM32F303K8T6 64[MHz] / 64[kB] / 16[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 800[mAh] / YUNTONG CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Orientalmotor PKE243A-L VEXTA EIC4311 その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 4 [個] / L-51ROPT1D1 / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径54mm 幅9mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	95.0x92.0x110.0[mm] 700[g] 左右 (2輪) 速度差方式	SystemWorkbench for STM32 Eagle	足立法
CB48	jackmouse 佐藤 充希 早稲田大学WMMC	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年	NXP LPC1114 FBD48 / 302 50[MHz] / 32[kB] / 8[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 1350[mAh] / YUNTONG CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Oriental Motor PKE243A-C3 SLA7078MRT 4518P サンケン その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 3 [個] / OptoSupply OS15FU5111C-40 / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径54mm 幅9mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	95x95x115[mm] 770[g] 左右 (2輪) 速度差方式	LPC Xpresso Eagle	足立法
CB49	赤蛙 (akagaeru) 井上 湧介 早稲田大学WMMC	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 ソフト: 1年間	NXP LPC1114 / 302 48[MHz] / 32[kB] / 8[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] / Orientalmotor PKE243A-L サンケン電気 SLA7078MPRT その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 4 [個] / L-51ROPT1D1 / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径54mm 幅9mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	10x8x15[mm] 800[g] 左右 (2輪) 速度差方式	LPC Xpresso EAGLE	足立法
CB50	Yamane4.5 山口 亨一 埼玉県立新座総合技術高等学校	メカ: 1週間 / 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: 2年	Renesas RX631 96[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 400[mAh] / 千石電商にて購入 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 並木精密 密宝石 (株) SCL12-30 DRV8835 その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 4 [個] / SFH313 / 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] / 自作 (TPR-105使用) / 光学式 /	2輪 直径23.0mm 幅8mm 補助輪なし 1.5[m/s] / 2.5 [m/s/s] / 0.7[m/s]	98x50x26[mm] 95.4[g] 左右 (2輪) 速度差方式	RENESAS 開発ソフト 銅CAD KICAD FUSION360	足立法
CB51	フラワーヒル式号機 (Flower hill nigouki) 佐藤 駿 埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械科	メカ: 一か月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気: 三か月 / ユニバーサル基板 ソフト: 一か月	Renesas RX-220 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 PKP213D05A TOSHIBA TB6608 その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 3 [個] / SFH313 / 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 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	85x80x46[mm] 208[g] 左右 (2輪) 速度差方式	RENESAS 開発ソフト	左手手法
CB52	ELISA 江崎 大也 電気通信大学ロボメカ工房	メカ: 一年 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気: 一年 / プリント基板 ソフト: 1週間	Renesas RX220 32[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 850[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / PKE243A-L その他1無しその他2無し	可視光センサ: 4 [個] / コーデンス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48mm 幅8mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	123x95x105[mm] 760[g] 左右 (2輪) 速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法

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 TopSpeed/Turn/Accel	サイズ 長さx幅x高さ 重量	開発環境	アルゴリズム
CB53	A Ω (alpha omega) 古池 晃樹 電気通信大学ロボメカ工房	メカ: 1ヶ月 / グループ の標準設計機体、キット、その他 電気: 1ヶ月 / プリント 基板 ソフト: 半年	RenesasR5F5220 6BDPM 32[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 850[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 - PKE243A-L その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 4 [個] / 東芝 TPS601A / 距離センサ(反射光量をAD 変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / BOSCH、BM X055 / デジタル値出力型 /	2輪 直径51mm 幅8mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	127x87x75[mm] 762[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
CB54	Mongolian mouse BAYARTOGTOKH GUNKHICHEENGUI Mongolian university of science and technolog	メカ: / 電気: / ソフト:	[MHz] / / /	/ [セルor本] / [V] / [mAh] / / [セルor本] / [V] / [mAh] /	0 [個] / その他1無しその他2無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	xx[mm] [g]		未回答

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 TopSpeed/Turn/Accel	サイズ 長さx幅x高さ 重量	開発環境	アルゴリズム
RT001	アポロ (aporo) 牛窪 尚貴 東京工芸大学からくり工房	メカ:2か月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2か月 / ユニバーサル基板 ソフト:2か月	RenesasRX62T 100[MHz] / 25[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 250[mAh] / T ahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1717 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:6 [個] / LBP-127HLD / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER IE2-256 / 磁気式 /	2輪 直径22mm 幅54mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	120x150x30[mm] 130[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト pcbe	コース記 憶あり
RT002	天真 (tenshin) 斎藤 巧真 東京工芸大学からくり工房	メカ:一か月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:一か月 / プリント基板 ソフト:一か月	RenesasRX62T 100[MHz] / 25[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 250[mAh] / T ahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER-1717 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:6 [個] / LBP-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] / FAULHABER IE2-256 / /	2輪 直径22mm 幅14mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	120x150x30[mm] 130[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト pcbe	コース記 憶あり
RT003	P-01A 小川 直樹 東京工芸大学からくり工房	メカ:2ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2ヶ月 / プリント基板 ソフト:2ヶ月	RenesasRX62T 100[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 250[mAh] / T ahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER-1717 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:6 [個] / LBP-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] / FAULHABER IE2-256 / 磁気式 /	2輪 直径22mm 幅14mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	120x150x30[mm] 130[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	コース記 憶あり
RT004	ヴァーミリオンバイト (vamilionbaito) 小俣 和輝 東京工芸大学からくり工房	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 / プリント基板 ソフト:二か月	RenesasRX62T 100[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 250[mAh] / T ahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER-1717 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:6 [個] / LBP-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] / FAULHABER IE2-256 / 磁気式 /	2輪 直径22mm 幅14mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	120x150x30[mm] 130[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト pcbe	コース記 憶あり
RT005	BDZ 佐久間 大貴 東京工芸大学からくり工房	メカ:三ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:三ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:三ヶ月	RenesasR5F562TAA DFM 100[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 250[mAh] / t ahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / faulhaber1717 6v その他1無しその他2無し	赤外線センサ:6 [個] / LBR127-HLD / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / mpu6500 / AD変換して取込む デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IE2-256 / 光学式 /	4輪 直径24mm 幅5mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	128x138x30[mm] 120[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	コース記 憶あり
RT006	トレ三郎 (Tore-Zaburo) 小川 靖夫	メカ:数週間 / オリジナル設計機体 電気:数週間 / オリジナルプリント基板 ソフト:数年間	RenesasR8C/36M 16[MHz] / 128[kB] / 10[kB] / 64[kB]	LiFe / 4 [セルor本] / 13.2[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 STA7131MPR / サンケン その他1無しその他2無し	可視光センサ:8 [個] / OptoSupply + 浜ホトS4282 / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) / 赤	2輪 直径51mm 幅8mm 補助輪なし 2.8[m/s] / 2.8 [m/s/s] / 1.2[m/s]	200x170x51[mm] 670[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト RootProC AD , Prote	コース記 憶あり
RT007	TR-2018 西崎 伸吾 厚木ロボット研究会	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 / プリント基板 ソフト:2か月	AtmelATMEGA328P 16[MHz] / 32[kB] / 2[kB] /	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 450[mAh] / H yperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Pololu 10:1 Micro Metal Gearmotor HPCB 6V TB6612FNG その他1無しその他2無し	赤外線センサ:6 [個] / Pololu QTR-8A / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / Pololu Magnetic Encoder Pair Kit / 磁気式 / その他:2 [個] / Pololu QTR-1A / マーカーセンサ	2輪 直径29mm 幅13mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	121x160x32[mm] 200[g] 左右(2輪)速度差方式	Arduino IDE Kicad 5	コース記 憶あり
RT008	VerdiRT18 (卒業研究で使用したレーザー光源の名前) 平井 秀一 アニメキと愉快的仲間たち / 厚木ロボット研究会	メカ:1年 / オリジナル設計機体 電気:6ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:1ヶ月	RenesasRX64M 120[MHz] / 2.048[MB] / 512[kB] /	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 120[mAh] / H yperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / DCX10S ディスクリット(ゲートドライブ)はRT9625A) センサ旋回用 DCモータ 1 [個] / RE6 その他2無し	赤外線センサ:6 [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] / TDK Invensens, MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / MAXON, ENX10 / 磁気式 /	4輪 直径21mm 幅8mm 補助輪なし 4[m/s] / 10 [m/s/s] / 1[m/s]	154x146x21[mm] 75[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト EAGLE	コース記 憶なし
RT009	Mi錦 (Minishiki) 寺崎 清 アニメキと愉快的仲間たち	メカ:1週間 / オリジナル設計機体 電気:1週間 / オリジナルプリント基板 ソフト:1週間	STmicroSTM32F103 T8U6 72[MHz] / 64[kB] / 20[kB] /	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 70[mAh] / Hy peryon CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:7 [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] / 未定 // エンコーダ:2 [個] / 未定 / 光学式 /	2輪 直径14mm 幅3mm 補助輪なし 1[m/s] / 9 [m/s/s] / 1[m/s]	60x40x14[mm] 15[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC Eagle	コース記 憶あり
RT010	神楽2 (KAGURA2) 猪野 貴之 からくり工房A:Mac	メカ:2日 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2週 / オリジナルプリント基板 ソフト:0	AtmelATmega32u4 16[MHz] / 32[kB] / 2.5[kB] / 1[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 480[mAh] / ハイペリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / DCX12L 自作 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:2 [個] / ONセミ: QSD2030F / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / 電流をIV変換して使用	4輪 直径25mm 幅11mm 補助輪なし 1[m/s] / 1 [m/s/s] / 1[m/s]	150x100x120[mm] 100[g] 左右(4輪)速度差方式	LTspice,Ar duino Kicad	コース記 憶なし

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 TopSpeed/Turn/Accel	サイズ 長さx幅x高さ 重量	開発環境	アルゴリズム
RT011	Blue Star 野村 慎之介	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	RenesasRX631 96[MHz] / 2[MB] / 256[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 260[mAh] / nano tech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 1717SR その他1無しその他2無し	赤外線センサ:8 [個] / QRE1113GR / 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] / IE512 / 磁気式 /	4輪 直径24mm 幅11mm 補助輪なし 1.1[m/s] / 6 [m/s/s] / 1.1[m/s]	150x150x24[mm] 100[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	コース記憶あり
RT012	TRS 長尾 晃一朗 福井大学 からくり工房1.Sys	メカ:3ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:1ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:1週間	RenesasRX631 100pin 100[MHz] / 2[MB] / 256[kB] / 32[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 360[mAh] / PEANUTS CPU関係と共用	DCモータ 1 [個] / FAULHABER 1331 T006 S 東芝 TB6613FNG 後輪操舵 DCモータ 1 [個] / FAULHABER 1024 K 003 SR その他2無し	赤外線センサ:9 [個] / EVERLIGHT PT15-21B / TR8 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IE2-400,HEM3-256 W / 磁気式 /	2輪 直径25mm 幅8mm 補助輪1輪 直径25mm 幅8mm [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	200x150x50[mm] 200[g] ステアリング(舵切り輪)型	RENESAS 開発ソフト DesignSparkMechanical, eagle	コース記憶なし
RT013	2号 (Nigou) 多田 香里 福井大学 からくり工房1.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 / ユニバーサル基板 ソフト:3か月	RenesasRX220 32[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 1000[mAh] / TURNIGY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / タミヤ FA-130 DRV8835 その他1無しその他2無し	可視光センサ:7 [個] / LBR-127HLD / /	2輪 直径57mm 幅5mm 補助輪1輪 直径9mm 幅9mm [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	250x200x150[mm] 270[g] 左右独立二輪	RENESAS 開発ソフト	コース記憶なし
RT014	プロトマウマウ (protmaumau) 高村 紀之 福井大学 からくり工房1.Sys	メカ:2か月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2か月 / ユニバーサル基板 ソフト:1か月	Renesasrx220 32[MHz] / 32[kB] / 4[kB] / 256[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 1000[mAh] / turnigy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / タミヤ その他1無しその他2無し	赤外線センサ:5 [個] / ESL-R5BXX018 / 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55mm 幅8mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	210x114x54[mm] 300[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト eagle	コース記憶なし
RT015	ぶんちゃん (bunchan) 関谷 奈歩 福井大学 からくり工房1.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 / ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:2か月	RenesasRX220 32[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 1000[mAh] / TURNIGY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / タミヤ FA-130 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:8 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / 自作エンコーダ	2輪 直径3.5mm 幅3mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	245x220x100[mm] 345[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	コース記憶なし
RT016	CELSIOR 浅川 英慶 福井大学 からくり工房1.Sys	メカ:一ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:一ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:一ヶ月	RenesasRX631 100[MHz] / 2.048[MB] / 256[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 200[mAh] / 不明 CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / FAULHABER DRV8835 ステアリング DCモータ 2 [個] / 不明 その他2無し	赤外線センサ:8 [個] / SFH4550, QSD124, LBR127 / 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:4 [個] / 不明 / 光学式 /	4輪 直径29mm 幅13mm 補助輪なし 3[m/s] / 5 [m/s/s] / 1[m/s]	210x75x50[mm] 150[g] ステアリング(舵切り輪)型	RENESAS 開発ソフト Eagle, Fusion 360	コース記憶なし
RT017	TKGY 青木 茉衣 福井大学 からくり工房1.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 / ユニバーサル基板 ソフト:2か月	RenesasRX220 32[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 1000[mAh] / TURNIGY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / タミヤ FA-130 DRV8835 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:5 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径35mm 幅3mm 補助輪4輪 直径9mm 幅9mm [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	250x135x150[mm] 300[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	コース記憶なし
RT018	黒炭 (kokuen) 赤尾 健太 福井大学 からくり工房1.Sys	メカ:1年 / オリジナル設計機体 電気:1年 / オリジナルプリント基板 ソフト:1年	RenesasRX631 100[MHz] / 2[MB] / 512[kB] / 32[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 180[mAh] / nano-tech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 1331T006SR TB6612FNG その他1無しその他2無し	赤外線センサ:8 [個] / LBR127-HLD / 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] / IE-400 / 磁気式 /	4輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	125x240x28[mm] 135[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト fusion360, EAGLE	コース記憶あり
RT019	KZ-1(21) 畠山 和昭 埼玉県立新座総合技術高等学校	メカ:半日 / 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:これから製作(10/30現在)	RenesasR5F52206B DFM 20[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 300[mAh] / HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON RE16 TB6643KQ 東芝セミコン その他1無しその他2無し	赤外線センサ:5 [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21mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	140x180x45[mm] 320[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト JW-CAD	コース記憶なし
RT020	黄金鯨9 (ougonaj9) 大橋 辰也 埼玉県立新座総合技術高等学校	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	MICROCHIPPIC30F4012 86[MHz] / 48[kB] / 2[kB] / 1[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 240[mAh] / タマゾー LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 400[mAh] / ハイベリオン	DCモータ 2 [個] / Maxon TB6643KQ その他1無しその他2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AD変換) /	4輪 直径23mm 幅20mm 補助輪なし 1[m/s] / [m/s/s] / 0.5[m/s]	120x160x60[mm] 300[g] 左右(4輪)速度差方式	Mplab	コース記憶なし

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 TopSpeed/Turn/Accel	サイズ 長さx幅x高さ 重量	開発環境	アルゴリズム
RT021	Re:Villagestone2014 村石 亘 埼玉県立三郷工業技術高等学校 電子機械科	メカ: 忘れまし。オリジナル設計機体 電気: 忘れまし。ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト: 忘れまし	Renesas3694F 20[MHz] / 32[kB] / 2[kB] /	LiPo / 4 [セルor本] / 12[V] / 250[mAh] / サンダーパワー CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / maxon 118715 TB6643KQ その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 14 [個] / 浜松ホトニクス / ラインセンサ (反射光量を2値化変換) /	4輪 直径18mm 幅30mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	200x200x35[mm] 450[g] 左右(4輪)速度差方式	Best Technology 開発ソフト	コース記憶なし
RT022	Taehyung 高岡 龍司 埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械科	メカ: 一週間 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気: 三週間 / ユニバーサル基板 ソフト: 一週間	RenesasR5F52206B DFM 20[MHz] / 256[kB] / 16[kB] /	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 850[mAh] / kypom CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON TB6643KQ その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 7 [個] / 松浜フォトニクス / 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 2[m/s] / ? [m/s/s] / 2[m/s]	180x180x30[mm] 260[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	コース記憶なし
RT023	ギャブラス (gyapurasu) 繁野 寛羅 埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械科	メカ: 3日 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気: 結構な時間 / ユニバーサル基板 ソフト: 結構な時間	RenesasR5F52206B DFM 20[MHz] / 256[kB] / 16[kB] /	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 850[mAh] / kypom CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON TB6643KQ その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 7 [個] / 浜松フォトニクス / ラインセンサ / 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 2[m/s] / ? [m/s/s] / 2[m/s]	15x17.5x5.5[mm] 300[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	コース記憶なし
RT024	Horcrux 田中 峻世 埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械科	メカ: 1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: 1週間	RenesasR5F52206B 20[MHz] / 256[kB] / 16[kB] /	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 850[mAh] / kypom CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON TB6643KQ その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 7 [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 2[m/s] / ? [m/s/s] / 2[m/s]	140x170x40[mm] 330[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	コース記憶なし
RT025	Lasbare 渡部 結太 埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械科	メカ: / 電気: / ソフト: /	[MHz] / / /	/ [セルor本] / [V] / [mAh] / / [セルor本] / [V] / [mAh] /	0 [個] / その他1無しその他2無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	xx[mm] [g]		未回答
RT026	眉/パッカーン (mayupakann) 永井 琉誠 埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械科	メカ: 2週間 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気: 1ヶ月 / ユニバーサル基板 ソフト: 1週間	RenesasR5F52206B DFM 20[MHz] / 256[kB] / 16[kB] /	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 850[mAh] / kypom CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON TB6643KQ その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 7 [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 2[m/s] / ? [m/s/s] / 2[m/s]	130x175x45[mm] 330[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	コース記憶なし
RT027	鼻骨 (bikotu) 森田 隼斗 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: 2ヶ月 / ユニバーサル基板 ソフト: 2週間	RenesasR5F52206B DFM 20[MHz] / 256[kB] / 16[kB] /	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 850[mAh] / kypom CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON TB6643KQ その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 7 [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 2[m/s] / ? [m/s/s] / 2[m/s]	180x150x60[mm] 350[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	コース記憶なし
RT028	pipapipa 森 孝也 埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械科	メカ: 2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: 2週間	RenesasR5F52206B DFM 20[MHz] / 256[kB] / 16[kB] /	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 850[mAh] / kypom CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON TB6643KQ その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 7 [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 2[m/s] / ? [m/s/s] / 2[m/s]	130x175x45[mm] 325[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	コース記憶なし
RT029	RM2018 松岡 瑞玖 埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械科	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か月半	MICROCHIPdsPIC3 OF4012 96[MHz] / 16[kB] / 2[kB] /	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 360[mAh] / kypom LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 400[mAh] / HYPERION	DCモータ 2 [個] / maxon re16 TB6643KQ TOSHIBA その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 7 [個] / 浜松ホトニクス / ラインセンサ (反射光量を2値化変換) /	2輪 直径23mm 幅20mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	150x180x40[mm] 300[g] 左右(2輪)速度差方式	MPlab	コース記憶なし
RT030	オカビ〜号 (okapigou) 岡田 祈 埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械科	メカ: 3日間 / 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 ソフト: 3週間	RenesasR5F52206B DFM 20[MHz] / 256[kB] / 16[kB] /	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 850[mAh] / kypom CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON TB6643KQ その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 7 [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23mm 幅2mm 補助輪なし 2[m/s] / ? [m/s/s] / 2[m/s]	184x178x70[mm] 350[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	コース記憶あり
RT031	帰ってきてSIGEHARU (comeback SIGEHARU) 加藤 秀人 埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械科	メカ: 1年間 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気: 1年間 / ユニバーサル基板 ソフト: 1年間	RenesasR5F52206B DFM 20[MHz] / 256[kB] / 16[kB] /	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 850[mAh] / kypom CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON TB6643KQ その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 7 [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 2[m/s] / ? [m/s/s] / 2[m/s]	165x170x45[mm] 340[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	コース記憶なし

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 TopSpeed/Turn/Accel	サイズ 長さx幅x高さ 重量	開発環境	アルゴリズム
RT032	Schwarz 黒澤 舞 東京電子専門学校	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 /オリジナルプリント基板 ソフト:2か月	MICROCHIPdsPIC30F4012 96[MHz] / 48[kB] / 2[kB] / 1[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] / maxon RE16 TB6643KQ その他1無しその他2無し	赤外線センサ:7 [個] / S7136+TLN101A / 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 [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	158x173x35[mm] 150[g] 左右(2輪)速度差方式	MPLAB X	コース記憶なし
RT033	ケビン翔太ウィルソン (Kevin Shota Wilson) 林 倫之 東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	メカ:1ヶ月 /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ヶ月	AtmelATmega328P 16[MHz] / 32[kB] / 4[kB] / 32[kB]	LiPo/2 [セルor本]/7.4[V]/180[mAh]/TURNING CPU関係と共用	DCモータ2 [個] / ファールファーパー TB6612 その他1無しその他2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) /	2輪 直径27mm 幅9.5mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	100x100x500[mm] 125[g] 左右(2輪)速度差方式	Arduino Fusion 360	コース記憶なし
RT034	芋 (IMO) 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:1ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:4ヶ月	RenesasSH7125 48[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] / maxon118715	赤外線センサ:8 [個] / GP2S700 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / 自作,S7136 / 光学式 /	2輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	130x145x27[mm] 200[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Fusion360, Eagle	コース記憶なし
RT035	T.R ver2 (T.R.ver2) 高石 亮 東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	メカ:3ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:2ヶ月	NXPsh7625f 16[MHz] / 128[kB] / 8[kB] / 128[kB]	LiPo/3 [セルor本]/7.4[V]/50[mAh]/タミヤ CPU関係と共用	DCモータ2 [個] / タミヤ その他1無しその他2無し	赤外線センサ:7 [個] / タミヤ / 距離センサ(反射光量をAD変換) / タミヤ	2輪 直径20mm 幅10mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	200x200x50[mm] 500[g] 左右(2輪)速度差方式	秋月開発 ソフト オートフュージョン	コース記憶なし
RT036	ブドウ糖 (BUDOUTOU) 櫻井 和磨 東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	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:2ヶ月	Intelmega 328 16[MHz] / 32[kB] / 2[kB] / 32[kB]	LiPo/2 [セルor本]/7.4[V]/180[mAh]/不明 CPU関係と共用	DCモータ2 [個] / FAULHABER その他1無しその他2無し	赤外線センサ:6 [個] / p-04500 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径20mm 幅7mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	180x130x20[mm] 200[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	コース記憶なし
RT037	SWAY 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日 /オリジナル設計機体 電気:1日 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:3日	Renesassh7125 192[MHz] / 12[kB] / 12[kB] / 12[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-TR その他1無しその他2無し	赤外線センサ:10 [個] / TLN-101A //	2輪 直径23.5mm 幅25mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	150x210x50[mm] 190[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	コース記憶なし
RT038	インド人を右に (indojinwomigini) 矢部 真也 東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	メカ:2週間 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2週間 /ユニバーサル基板 ソフト:2週間	Renesassh7125 48[MHz] / 128[kB] / 8[kB] / 128[kB]	LiPo/2 [セルor本]/7.4[V]/180[mAh]/n ano-tech CPU関係と共用	DCモータ2 [個] / faulhaber1331 TB6612 東芝 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:6 [個] / LBR-127HLD //	2輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	200x200x40[mm] 180[g] 左右(2輪)速度差方式	HEW	コース記憶なし
RT039	先駆け! クロマティ高校 (a) 楠木 幹也 東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	メカ:3ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:3ヶ月	Atmelmega328p 16[MHz] / 32[kB] / 2[kB] / 32[kB]	LiPo/2 [セルor本]/7.4[V]/180[mAh]/不明 CPU関係と共用	DCモータ2 [個] / ファールハーバー1331 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:6 [個] / p-04500 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径20mm 幅7mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	180x130x20[mm] 200[g] 左右(2輪)速度差方式	ardino	コース記憶なし
RT040	水天一碧 (EZ DO DANCE) 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:3日 /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	Renesassh7125 48[MHz] / 128[kB] / 8[kB] / 128[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 DCX12 TB6612 東芝 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:8 [個] / Gp2s700 //	4輪 直径23mm 幅10mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	100x160x28[mm] 140[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Fusion360 、AutoCAD 、EAGLE、 USBCNC、 FlashPrint	コース記憶なし
RT041	シロクマさん (Shirokumasan) 篠田 達也 東洋大学川越文化団体連合ロボット研究所	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:3日	AtmelATmega328P 16[MHz] / 32[kB] / 4[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] / ファールファーパー TB6612 その他1無しその他2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) /	2輪 直径27mm 幅9.5mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	100x100x500[mm] 125[g] 左右(2輪)速度差方式	Arduino Fusion 360	コース記憶なし
RT042	3E00番 (3E00) 小坂 洋平 狭山工業高校	メカ:1か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1か月 /ユニバーサル基板 ソフト:1か月	MICROCHIP16f876A 20[MHz] / 0.35[kB] / 0.25[kB] / 8[kB]	LiPo/3 [セルor本]/11.7[V]/450[mAh]/ハイペリオン CPU関係と共用	DCモータ2 [個] / マクソン 東芝 TB6643KQ その他1無しその他2無し	赤外線センサ:7 [個] / 浜松フotonクス / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) /	2輪 直径20mm 幅20mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	145x145x30[mm] 250[g] 左右(2輪)速度差方式	MPLAB	コース記憶なし

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 TopSpeed/Turn/Accel	サイズ 長さx幅x高さ 重量	開発環境	アルゴリズム
RT043	Arcanum 久保田 光貴 埼玉県立狭山工業高校電子機械科	メカ:3ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2週間 /キット、その他 ソフト:4ヶ月	MICROCHIPdsPIC30F4012 64[MHz] /1.024[kB] /2.048[kB] /1.024[kB]	LiPo/4 [セルor本]/14.8[V]/550[mAh]/HYPERION CPU関係と共用	DCモータ2 [個] / MAXON B7739CDE58CB その他1無しその他2無し	赤外線センサ:7 [個] / 浜松フォトニクス 光変調型ICS7136 / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) /	2輪 直径22mm 幅179mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	178x179x35[mm] 298.5[g] 左右(2輪)速度差方式	MPLAB	コース記憶あり
RT044	AURA 高橋 明里 埼玉県立狭山工業高校電子機械科	メカ:3ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1週間 /ユニバーサル基板 ソフト:4ヶ月	MICROCHIPPIC16F876A 20[MHz] /8[kB] /0.35[kB] /0.25[kB]	LiPo/3 [セルor本]/11.1[V]/500[mAh]/DBY CPU関係と共用	DCモータ2 [個] / MAXON TV6643KQ その他1無しその他2無し	赤外線センサ:7 [個] / 浜松フォトニクス 光変調型ICS7136 //	2輪 直径21.55mm 幅21.55mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	185x174x23[mm] 273.0[g] 左右(2輪)速度差方式	MPLAB	コース記憶なし
RT045	glacies 鈴木 翔也 埼玉県立狭山工業高校電子機械科	メカ:3ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2週間 /ユニバーサル基板 ソフト:4ヶ月	MICROCHIPPIC16F876A 20[MHz] /8[kB] /0.35[kB] /0.25[kB]	LiPo/3 [セルor本]/11.1[V]/500[mAh]/dypower CPU関係と共用	DCモータ1 [個] / マクソン TB6643KQ その他1無しその他2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21mm 幅20mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	180x165x45[mm] 270[g] 左右(2輪)速度差方式	MPLAB	コース記憶なし
RT046	Oculus 田中 祐樹 埼玉県立狭山工業高校電子機械科	メカ:3ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:3ヶ月	MICROCHIPPIC16F876A 20[MHz] /8[kB] /0.35[kB] /0.25[kB]	LiPo/3 [セルor本]/11.1[V]/360[mAh]/タマゾー CPU関係と共用	DCモータ2 [個] / maxon モーター TB6643KQ その他1無しその他2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21mm 幅26mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	180x180x20[mm] 265.5[g] 左右(2輪)速度差方式	MPLAB	コース記憶なし
RT047	Piscis 玉井 悠也 埼玉県立狭山工業高校電子機械科	メカ:3ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2週間 /ユニバーサル基板 ソフト:1ヶ月	MICROCHIPPIC16F876A 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 TV6643KQ その他1無しその他2無し	赤外線センサ:7 [個] / 浜松フォトニクス 光変調型ICS7136 //	2輪 直径22mm 幅21mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	188x176x40[mm] 286[g] 左右(2輪)速度差方式	MPLAB	コース記憶なし
RT048	Tempest 湊 大樹 埼玉県立狭山工業高校電子機械科	メカ:3ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:3ヶ月	MICROCHIPPIC16F876A 20[MHz] /8[kB] /0.35[kB] /0.25[kB]	LiPo/3 [セルor本]/11.1[V]/360[mAh]/タマゾー CPU関係と共用	DCモータ2 [個] / maxon モーター TB6643KQ その他1無しその他2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21mm 幅21mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	180x180x30[mm] 260[g] 左右(2輪)速度差方式	MPLAB	コース記憶なし
RT049	arrows R2 松本 直紀 埼玉県立三郷工業技術高校	メカ:3日 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:7日 /ユニバーサル基板 ソフト:10日	MICROCHIPPIC16F876 20[MHz] /8[kB] /0.36[kB] /0.25[kB]	LiPo/3 [セルor本]/11.1[V]/360[mAh]/kypom CPU関係と共用	DCモータ4 [個] / maxon RE16-118683 TB6643KQ その他1無しその他2無し	赤外線センサ:7 [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20mm 幅30mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	200x200x50[mm] 450[g] 左右(2輪)速度差方式	MPLAB	コース記憶なし
RT050	キタサンブラック改二 (Kitsan BLACK kai ni) 北村 飛龍 埼玉県立三郷工業技術高校	メカ:10日 /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:10日	MICROCHIPpic16f876A 20[MHz] /8[kB] /0.36[kB] /0.25[kB]	LiPo/3 [セルor本]/11.1[V]/360[mAh]/kypom CPU関係と共用	DCモータ2 [個] / maxomDC118715 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:5 [個] / 浜松フォトニクス S713 / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) /	2輪 直径22mm 幅30mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	200x200x50[mm] 350[g] 左右(2輪)速度差方式	MPLAB	コース記憶なし
RT051	KNCT-RT1改 (KNCT-RT1Rev) 葉山 清輝 熊本高等専門学校	メカ:2日+修理たびたび /オリジナル設計機体 電気:5日+修理たびたび /オリジナルプリント基板 ソフト:こつこつと7年目	RenesasSH2-7125 12[MHz] /128[kB] /8[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 ブースター DCモータ1 [個] / 京商のラジコン飛行機用のプロペラセット その他2無し	赤外線センサ:7 [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] / 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 //	4輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	95x150x100[mm] 115[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフトEagle	コース記憶あり
RT052	NKctracer_proto 黄 仁大 名古屋工学院専門学校	メカ:5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	RenesasSH7125 50[MHz] /128[kB] /8[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] / 1331006SR TB6612FNG その他1無しその他2無し	赤外線センサ:11 [個] / LBR-127 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / IE2.400 / 磁気式 /	4輪 直径25mm 幅11mm 補助輪なし 4.5[m/s] / [m/s/s] / [m/s]	120x145x25[mm] 130[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフトfusion360	コース記憶あり
RT053	knives01 馬場 遼 名古屋工学院専門学校	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:7ヶ月	RenesasRX220 32[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[kB]	LiPo/2 [セルor本]/8.4[V]/180[mAh]/Hyperion CPU関係と共用	DCモータ2 [個] / 1331006SR TB6612FNG その他1無しその他2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) / エンコーダ:2 [個] / IE2-400 / 磁気式 /	4輪 直径25mm 幅11mm 補助輪なし 4.5[m/s] / [m/s/s] / [m/s]	110x240x25[mm] 140[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフトfusion360、PCBE	コース記憶あり

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 TopSpeed/Turn/Accel	サイズ 長さx幅x高さ 重量	開発環境	アルゴリズム
RT054	お弁当箱 (Bento Box) 平川 拓実 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:1週間 / ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:1週間	STmicrostm32f446re 180[MHz] / 512[kB] / 128[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 320[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1331t006sr tb6612fng その他1無しその他2無し	赤外線センサ:8 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER IE-200 / /	4輪 直径24mm 幅14.5mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	140x114x50[mm] 250[g] 左右(4輪)速度差方式	System Workbench for STM32 Inventor Professional(機種)	コース記憶なし
RT055	Orca 松本 修尚 電気通信大学ロボメカ工房	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週間	STmicroSTM32F411RE 100[MHz] / 512[kB] / 128[kB] / 512[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] / 不明 TB6614 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:10 [個] / TPR-105 / 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] / as5050 / 磁気式 /	4輪 直径24mm 幅15mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	120x120x70[mm] 100[g] 左右(4輪)速度差方式	SW4 eagle	コース記憶あり
RT056	ギャラポリー-Black (galapoly-Black) 清中 賢也 島根職業能力開発短期大学校	メカ:1年 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1年 / キット、その他 ソフト:1年	AtmelATmega328 16[MHz] / 32[kB] / 16[kB] / 1[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 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:8 [個] / TPR-105F / ジャイロセンサ:1 [個] / K-04912 / AD変換して取込む /	4輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし 2[m/s] / 2 [m/s/s] / 1[m/s]	110x145x37[mm] 151[g] 左右(4輪)速度差方式	arduino	コース記憶あり
RT057	ギャラポリー-GO (galapoly.GO) 岡崎 琳 島根職業能力開発短期大学校	メカ:1年 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1年 / キット、その他 ソフト:1年	AtmelATmega328 16[MHz] / 32[kB] / 16[kB] / 1[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 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:10 [個] / TPR-105F / 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] / K-04912 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER / 磁気式 /	4輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	130x175x40[mm] 141[g] 左右(4輪)速度差方式	Arduino	コース記憶あり
RT058	Y-03 田中 洋輔 新潟コンピュータ専門学校	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	NXP NXP LPC1768 96[MHz] / / 32[kB] / 512[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 180[mAh] / 不明 LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 180[mAh] / 不明	DCモータ 2 [個] / 不明 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:8 [個] / TPR-105F / 距離センサ(反射光量をAD変換) ラインセンサ(反射光量を2値化変換) / エンコーダ:2 [個] / AS5048A / 磁気式 /	4輪 直径23mm 幅10mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	150x170x50[mm] 250[g] 左右(4輪)速度差方式	mbed Kicad	コース記憶あり
RT059	ウーラ (u-ra) 和田 国土 新潟コンピュータ専門学校	メカ:1年 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1年 / キット、その他 ソフト:1ヵ月	RenesasRX62T 12[MHz] / 128[kB] / 16[kB] / 128[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 120[mAh] / ハイペリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Maxon その他1無しその他2無し	赤外線センサ:11 [個] / 東芝 / 距離センサ(反射光量をAD変換) ラインセンサ(反射光量を2値化変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / STマイクロ / デジタル値出力型 /	4輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	140x140x20[mm] 180[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	コース記憶あり
RT060	ブンブブーン (bunbubu-n) 尾方 龍之 新潟コンピュータ専門学校	メカ:1年 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1年 / キット、その他 ソフト:1ヵ月	RenesasRX62T 12[MHz] / 128[kB] / 16[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] / maxon その他1無しその他2無し	赤外線センサ:11 [個] / TOSHIBA / 距離センサ(反射光量をAD変換) ラインセンサ(反射光量を2値化変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / STマイクロ / デジタル値出力型 /	4輪 直径26mm 幅10mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	133x135x55[mm] 150[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	コース記憶あり
RT061	スコピオン (sko-pion) 南波 拓海 新潟コンピュータ専門学校	メカ:1年 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1年 / キット、その他 ソフト:1ヵ月	RenesasRX62T 12[MHz] / 128[kB] / 16[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] / Maxon その他1無しその他2無し	赤外線センサ:11 [個] / 東芝 / 距離センサ(反射光量をAD変換) ラインセンサ(反射光量を2値化変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / Stマイクロ / デジタル値出力型 /	4輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	140x140x25[mm] 180[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	コース記憶あり
RT062	NCC010 谷内田 茂成 新潟コンピュータ専門学校	メカ:1年 / オリジナル設計機体 電気:1年 / キット、その他 ソフト:1年	RenesasRX62T 12[MHz] / 128[kB] / 16[kB] / 128[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 120[mAh] / HYPRION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON その他1無しその他2無し	赤外線センサ:11 [個] / TOSHIBA / 距離センサ(反射光量をAD変換) ラインセンサ(反射光量を2値化変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / STマイクロ / /	4輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	180x140x50[mm] 180[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	コース記憶あり
RT063	KT-3改 (KT-3 (1)) 山下 浩平 京都大学機械研究会	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:2ヶ月	STmicroSTM32F405RG 168[MHz] / 1[MB] / 192[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 1717-003SR DRV8835(Texas Instruments) その他1無しその他2無し	赤外線センサ:10 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU9250(TDK) / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5145B(ams) / 磁気式 /	2輪 直径24mm 幅8mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	143x240x27[mm] 90[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC Fusion 360, kicad	コース記憶あり

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 TopSpeed/Turn/Accel	サイズ 長さx幅x高さ 重量	開発環境	アルゴリズム
RT064	トレース (trace) 越後 鷹統 福井大学 からくり工房1.Sys	メカ:1ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:1ヶ月	RenesasRX220 32[MHz] /256[kB] /16[kB] / 8[kB]	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/1000[mAh]/TURNIGY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / タミヤ FA-130 DRV8835 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:5 [個] / LBR-127HCD / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径35mm 幅20mm 補助輪1輪 直径10mm 幅10mm [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	140x11x3[mm] 150[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	コース記憶なし
RT065	BT-42R2 節野 佑馬 福井大学 からくり工房1.Sys	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(オリジナル設計) ソフト:3か月	RenesasRX220 32[MHz] /256[kB] /16[kB] / 8[kB]	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/1000[mAh]/TURNIGY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / タミヤ FA-130 DRV8835 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:5 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径50mm 幅3mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	150x110x50[mm] 350[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	コース記憶なし
RT066	とっと (totto) 岩原 拓未 福井大学 からくり工房1.Sys	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:一ヶ月	RenesasRX220 32[MHz] /256[kB] /16[kB] / 8[kB]	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/1000[mAh]/TURNIGY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / タミヤ FA-130 DRV8835 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:5 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径30mm 幅30mm 補助輪4輪 直径37mm 幅4mm [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	145x118x50[mm] 220[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	コース記憶なし
RT067	m265 多胡 沙耶 福井大学 からくり工房1.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か月 /ユニバーサル基板 ソフト:2ヶ月	RenesasRX220 32[MHz] /256[kB] /16[kB] / 8[kB]	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/1000[mAh]/TURNIGY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / タミヤ FA-130 DRV8835 その他1無しその他2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) /	2輪 直径35mm 幅3mm 補助輪4輪 直径9mm 幅9mm [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	250x250x20[mm] 345[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	コース記憶なし
RT068	Liner 今井 康太 福井大学 からくり工房1.Sys	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:1ヶ月	RenesasRX220 32[MHz] /256[kB] /16[kB] / 8[kB]	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/1000[mAh]/TURNIGY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / タミヤ FA-130 DRV8835 その他1無しその他2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) / エンコーダ:2 [個] / LBR-127HLD / 光学式 / フォトリフレクタを用いて自作しました	2輪 直径55mm 幅5mm 補助輪1輪 直径10mm 幅10mm [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	160x150x90[mm] 200[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト eagle	コース記憶なし
RT069	ゆにばーさる (Universal) 上野 玄稀 福井大学 からくり工房1.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 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:3か月	RenesasRX220 32[MHz] /256[kB] /16[kB] / 8[kB]	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/1000[mAh]/TURNIGY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / タミヤ FA-130 DRV8835 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:5 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径60mm 幅5mm 補助輪1輪 直径8mm 幅8mm [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	170x160x60[mm] 200[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	コース記憶なし
RT070	TracerS_ver.1.2 関 柊哉 日本工業大学 滝田研究室	メカ:1週間 /オリジナル設計機体 電気:3日 /オリジナルプリント基板 ソフト:365日	STmicrostm32f303k8 max72[MHz] /16[kB] / 16[kB] / 64[kB]	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/260[mAh]/n anotech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon remax TLE52062GAUMA1 その他1無しその他2無し	赤外線センサ:8 [個] / LBR-127HLD / 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] / 磁気式 / 磁気式 /	4輪 直径26mm 幅10mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	150x150x25[mm] 180[g] 左右(2輪)速度差方式	sw4stm32 kicad, fusion360	コース記憶あり
RT071	insect 福田 漢人 日本工業大学マイクロコンピュータ研究部	メカ:5ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:5ヶ月 /キット、その他 ソフト:5ヶ月	Stmf303k8 70[MHz] /16[kB] / 64[kB] /	LiPo/ 3 [セルor本]/12[V]/[mAh]/選択してください / [セルor本]/[V]/[mAh]/	0 [個] / その他1無しその他2無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	xx[mm] [g]		未回答
RT072	ロボットN (robot.N) 古泉 直人 日本工業大学マイクロコンピュータ研究部	メカ:2ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:2ヶ月 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:2ヶ月	STmicroSTM32F303K8 max72[MHz] /16[kB] / 16[kB] / 64[kB]	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/460[mAh]/nano-tech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / PWN10EB12CB その他1無しその他2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) / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) /	4輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	170x140x60[mm] 270[g] 左右(2輪)速度差方式	mbed オンラインコンパイラ fusion360	コース記憶あり
RT073	Hayataro1-1 豊永 拓人 天竜技術集団	メカ:1ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:1ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:2ヶ月	RenesasR5F5631FD 100[MHz] /2[MB] /256[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] / DFP 1717T006SR その他1無しその他2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) /	2輪 直径25mm 幅20mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	120x164x30[mm] 150[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Fusion360	コース記憶なし

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 TopSpeed/Turn/Accel	サイズ 長さx幅x高さ 重量	開発環境	アルゴリズム
RT074	江戸幕府 (Edo period) 倉島 智哉 長野県工科短期大学校	メカ:3ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月 /キット、その他 ソフト:3ヶ月	AtmelATmega328 16[MHz] /32[kB] / 2[kB] / 1[kB]	アルカリ乾電池/1 [セルor本] /9[V] /200[mAh] /eco total NiMH/ 4 [セルor本] /4.8[V] /1900[mAh] /Panasonic	DCモータ 2 [個] / TAMIYA その他1無しその他2無し	赤外線センサ:6 [個] / Vstone / 距離センサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径58mm 幅16mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	225x155x80[mm] 535[g] 左右(2輪)速度差方式	Arduino IDE	コース記憶なし
RT075	無敗の最弱 (The weekest of undefeate) 丹羽 名央規 日野市立三沢中学校科学部	メカ:1ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月 /キット、その他 ソフト:3ヶ月	RenesasR8C/34C 20[MHz] /15[kB] / 1.5[kB] / 4[kB]	LiFe/ 2 [セルor本] /3.0[V] /1300[mAh] / Energizer CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / タミヤトルクチューン2モーター その他1無しその他2無し	その他:4 [個] / OENIXTEK OORP TPR-105F / ライン検出	2輪 直径30.5mm 幅9.5mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	128.5x150x39.5[mm] 119[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト FreeCAD	コース記憶なし
RT076	三青機 (sanseiki) 守屋 昂紀 日野市立三沢中学校科学部	メカ:一ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:一ヶ月 /キット、その他 ソフト:三ヶ月	RenesasR8C/34C 20[MHz] /15[kB] / 1.5[kB] / 4[kB]	LiFe/ 2 [セルor本] /3.0[V] /1300[mAh] / Energizer CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / タミヤトルクチューン2モーター Toshiba TB6512 その他1無しその他2無し	その他:4 [個] / GENIXTEX CORP TPR-105F /	2輪 直径30.5mm 幅9.5mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	128.5x150x39.5[mm] 113[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト FreeCAD	コース記憶なし
RT077	良くすべる。(YokuSuberu) 奥田 汰樹 日野市立三沢中学校科学部	メカ:1ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月 /キット、その他 ソフト:3ヶ月	RenesasR8C/34C 20[MHz] /16[kB] / 1.5[kB] / 4[kB]	LiFe/ 2 [セルor本] /3.0[V] /1300[mAh] / Energizer CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / タミヤトルクチューン2モーター Toshiba TB6612 その他1無しその他2無し	その他:4 [個] / GENIXTEK CORP. TPR-105F / ライン検出	2輪 直径30.5mm 幅9.5mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	128.5x150x39.5[mm] 113[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト FreeCAD	コース記憶なし
RT078	sfida 吉村 梨沙 明星大学情報学部川原研究室(仮)	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:1か月	RenesasR8C-34C 20[MHz] /1.5[kB] / 16[kB] /	NiMH/ 2 [セルor本] /1.2[V] /750[mAh] / パナソニック CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / マルチ130型 TB6612 その他1無しその他2無し	その他:4 [個] / GENIXTEK TPR-105F / フォトインタプリタ	2輪 直径30mm 幅18mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	130x124x40[mm] 100[g] 左右(2輪)速度差方式	ブロックコマ ンダー フリーCAD	コース記憶なし
RT079	ロボット1号 (robottoichigo) 江澤 知宏 明星大学情報学部情報学科川原研究室	メカ: / 電気: / ソフト:	[MHz] / / /	/ [セルor本] / [V] / [mAh] / / [セルor本] / [V] / [mAh] /	0 [個] / その他1無しその他2無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	xx[mm] [g]		未回答
RT080	はとぽっぽ (hatopoppo) 服部 統一朗 明星大学情報学部情報学科川原研究室	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	RenesasR8C/34C 20[MHz] /16[kB] / 1.5[kB] / 4[kB]	アルカリ乾電池/2 [セルor本] /2.4[V] /750[mAh] /P anasonic CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / タミヤトルクチューン2モーター その他1無しその他2無し	その他:4 [個] / GENIXTEK CORP. TRP-105F / ライン検出	2輪 直径30.5mm 幅9.5mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	128.5x126x39.5[mm] 119[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	コース記憶なし
RT081	タイマイ (TAIMAI) 有賀 匠 明星大学情報学部情報学科川原研究室	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 ソフト:1ヶ月	RenesasR8C/34C 20[MHz] /16[kB] / 1.5[kB] / 4[kB]	NiMH/ 2 [セルor本] /2.4[V] /750[mAh] /P anasonic CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / タミヤライトダッシュモーター Toshiba TB6612 その他1無しその他2無し	その他:4 [個] / GENIXTEX CORP. TPR-105F / ライン検出	2輪 直径30.5mm 幅9.5mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	128.2x126x39.5[mm] 119[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	コース記憶なし
RT082	山田2号 (yamadanigou) 山田 かえで 明星大学情報学部情報学科川原研究室	メカ: / 電気: / ソフト:	[MHz] / / /	/ [セルor本] / [V] / [mAh] / / [セルor本] / [V] / [mAh] /	0 [個] / その他1無しその他2無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	xx[mm] [g]		未回答
RT083	A 鄒 亮 立命館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:2ヶ月 /キット、その他 ソフト:2ヶ月	STmicrof303k8t6 72[MHz] /64[kB] / 16[kB] /	LiPo/ 2 [セルor本] /7.4[V] /360[mAh] /T ahmazo CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / Pololu Tb 6612 fng その他1無しその他2無し	赤外線センサ:8 [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] / Pololu 3081 / 磁気 式 /	4輪 直径29mm 幅13mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	106x143x37[mm] 155[g] 左右(4輪)速度差方式	Mbed Eagle	コース記憶なし
RT084	anemone_repair 片山 裕太 立命館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週間 /オリジナルプリント基板 ソフト:1週間	STmicroSTM32F303 K8T6 72[MHz] /64[kB] / 16[kB] /	LiPo/ 2 [セルor本] /7.4[V] /360[mAh] /T ahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1717T006SR その他1無しその他2無し	赤外線センサ:7 [個] / TPR-105F // ジャイロセンサ:1 [個] / mpu9250 // エンコーダ:2 [個] / FAULHABER IEH2- 512 / 磁気式 /	4輪 直径24mm 幅12mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	80x120x20[mm] 150[g] 左右(4輪)速度差方式	mbed	コース記憶あり

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 TopSpeed/Turn/Accel	サイズ 長さx幅x高さ 重量	開発環境	アルゴリズム
RT085	ホンダフィット2 (HondaFIT2) 本田 卓 立命館大学ロボット技術研究会	メカ:7日 / オリジナル設計機体 電気:7日 / オリジナルプリント基板 ソフト:14日	MICROCHIPdsPIC33fj128mc804 80[MHz] / 128[kB] / 16[kB] /	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 360[mAh] / t-amazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / faulhaber TB6612FNG その他1無しその他2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) / エンコーダ:2 [個] / pololu / 磁気式 /	4輪 直径30mm 幅1.5mm 補助輪なし 0.5[m/s/s] / 0.3[m/s]	100x100x30[mm] 200[g] 左右(4輪)速度差方式	implab kicad	コース記憶あり
RT086	物理場 (Buturiba) 門野 広大 立命館大学ロボット技術研究会	メカ:1ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:1ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:2ヶ月	STmicroSTM32F405RG 84[MHz] / 1[MB] / 192[kB] /	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 500[mAh] / K-eeenstone CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 菅21s HS-VIS TB6612FNG その他1無しその他2無し	赤外線センサ:9 [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 // エンコーダ:3 [個] / RPI-441C1 / 光学式 / 自作、自作コロコロエンコーダー自作予定	4輪 直径25mm 幅11mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	105x130x25[mm] 164[g] 左右(4輪)速度差方式	CUBEMX 、 SW4STM32 Fusion360, Kicad	コース記憶あり
RT087	十二試艦上戦闘機・改 (JUNISHIKANJOSENTOUKIKAI) 渡邊 悠希 立命館大学ロボット技術研究会	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	STmicrostm32f-303k8 72[MHz] // 16[kB] / 64[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 360[mAh] / T-ahmazo CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / pololu その他1無しその他2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) / エンコーダ:2 [個] / pololu-3081 / 磁気式 /	4輪 直径29mm 幅16mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	95x136x20[mm] 100[g] 左右(2輪)速度差方式	Mbed eagle	コース記憶あり
RT088	verde 奥山 拓 立命館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週間 / オリジナルプリント基板 ソフト:2週間	STmicroSTM32F303K8 72[MHz] / 64[kB] / 12[kB] /	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 360[mAh] / T-ahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Pololu その他1無しその他2無し	赤外線センサ:8 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / Pololu / 磁気式 /	2輪 直径28mm 幅13mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	110x140x50[mm] 140[g] 左右(2輪)速度差方式	mbed EAGLE	コース記憶あり
RT089	3号機 (sangouki) 佐々木 規人 立命館大学ロボット技術研究会	メカ:1か月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1か月 / プリント基板 ソフト:1か月	STmicroSTM32F-303k8 72[MHz] // 16[kB] / 64[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 360[mAh] / T-amazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / pololu その他1無しその他2無し	赤外線センサ:8 [個] / br-127hld / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / pololu 3081 / 磁気式 /	2輪 直径29mm 幅16mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	90x155x30[mm] 120[g] 左右(2輪)速度差方式	mbed eagle	コース記憶あり
RT090	マグロ (maguro) 山本 一天 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:二週間	STmicroSTM32f-303k8 72[MHz] // 16[kB] / 64[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 360[mAh] / T-amazo CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / pololu その他1無しその他2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) / エンコーダ:4 [個] / pololu-3081 / 磁気式 /	4輪 直径26mm 幅16mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	100x150x20[mm] 150[g] 左右(4輪)速度差方式	mbed eagle	コース記憶あり
RT091	電電虫10 (dendenmushi 10) 出口 鷹也 立命館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:2ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:2ヶ月	STmicrof446re 180[MHz] / 512[kB] / 128[kB] / 8[GB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 360[mAh] / t-ahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / faulhaber 1717 tb6612fng その他1無しその他2無し	赤外線センサ:10 [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] / faulhaber IE2-512 / 光学式 /	4輪 直径25mm 幅9mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	120x100x40[mm] 150[g] 左右(4輪)速度差方式	mbed fusion,eagle	コース記憶あり
RT092	フジトレーサー2号 (Fuji Tracer 2nd) 藤澤 彰宏	メカ:1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:3か月	AtmelATMEGA328P 16[MHz] / 32[kB] / 2[kB] / 1[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 9[V] / 600[mAh] / Sh-enzhen Bak Technology CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / STL JAPAN 菅21S TB6612FNG その他1無しその他2無し	赤外線センサ:6 [個] / LBR127HL // 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] / 日本電産コパル、RE12D / 光学式 /	4輪 直径20mm 幅10mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	20x15x5[mm] 190[g] 左右(2輪)速度差方式	Arduino IDE Fusion360, PCBE	コース記憶あり
RT093	スカイレイカー3型 (sukaireika-3) いとう ひさし	メカ:3ヶ月くらい / オリジナル設計機体 電気:3ヶ月くらい / ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:3ヶ月くらい	RenesasRX62N 96[MHz] / 384[kB] / 32[kB] /	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 300[mAh] / 不明 CPU関係と共用	DCモータ 1 [個] / 不明 FET 操舵用 RCサーボモータ 1 [個] / 浅草技研 その他2無し	赤外線センサ:5 [個] / 秋月で売っていたやつです / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) /	7輪 直径0mm 幅0mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	200x160x80[mm] 200[g] ファンによる操舵	RENESAS 開発ソフト	コース記憶なし
RT094	preVice 岸田 貴光 電気通信大学ロボメカ工房OB	メカ:3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:6か月	RenesasR5F5220 6BDFM 32[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 350[mAh] / robin CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / ファウルハーバー1331 tb6614fng その他1無しその他2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) / エンコーダ:2 [個] / ファウルハーバー IE2-400 / 光学式 /	4輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし 3[m/s] / 5 [m/s/s] / 1[m/s]	120x150x280[mm] 150[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト solidworks, eagle	コース記憶あり
RT095	C-18 尾鷲 真士 電気通信大学ロボメカ工房OB	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	STmicroSTM32F405 48[MHz] / 1[MB] / 192[kB] / 192[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 ステア駆動用 DCモータ 1 [個] / FAULHABER その他2無し	赤外線センサ:7 [個] / LBR127HLD / 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 /	2輪 直径10mm 幅5mm 補助輪2輪 直径10mm 幅5mm 3[m/s] / 4 [m/s/s] / 1.2[m/s]	150x80x50[mm] 180[g] ステアリング(舵切り輪)型	STMSstudio Eagle	コース記憶あり

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 TopSpeed/Turn/Accel	サイズ 長さx幅x高さ 重量	開発環境	アルゴリズム
RT096	小華 (PUCHICA) 市野塚 朝 電通大ロボメカ工房OB	メカ:1週間/オリジナル設計機体 電気:2週間/ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:1週間	レドすたじお? BBC? 32 bit ARM Cortex M0ベース Nordic nRF51822 16[MHz] / / 16[kB] /	その他/1[セルor本]/5[V]/2000[mAh]/ダイソー CPU関係と共用	ダイソー 2 [個] / 後で記載 なし その他1無しその他2無し	可視光センサ:2 [個] / 後で記載 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤 その他:25 [個] / 不明 / 表示用にマトリクスになってたLEDをマーカーセンサに しています	2輪 直径40mm 幅3.5mm 補助輪なし 0.4[m/s]/ 0 [m/s/s]/ 0[m/s]	170x170x60[mm] 0[g] 左右(2輪)速度差方式	micro:bit開発 ブラウザ PTC	コース記憶あり
RT097	KYURI18 佐藤 陽太 電通大ロボメカ工房OB	メカ:1カ月/オリジナル設計機体 電気:2カ月/オリジナルプリント基板 ソフト:1カ月	RenesasR5F52206B DF 32[MHz] / 256[kB] / 16[kB] /	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/450[mAh]/Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon その他1無しその他2無し	赤外線センサ:12 [個] / RPR-220 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径25mm 幅8mm 補助輪なし 3[m/s]/ 3 [m/s/s]/ 1[m/s]	75x250x25[mm] 150[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト KiCad	コース記憶なし
RT098	Coral 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:1年	STmicroSTM32F411 CEU 64[MHz] / 512[kB] / 128[kB] / 128[kB]	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/70[mAh]/Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1331	赤外線センサ:16 [個] / TPR-105 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:2 [個] / Invensense MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER IE- 512 / 光学式 /	4輪 直径20mm 幅6mm 補助輪なし [m/s]/ [m/s/s]/ [m/s]	150x100x20[mm] 120[g] 左右(4輪)速度差方式	GCC AutoCAD Inventor + KiCAD	コース記憶あり
RT099	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	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	RenesasRX62T 96[MHz] / 128[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/320[mAh]/ハイベリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / マクソン REmax21 フルディスクリートで自作しました その他1無しその他2無し	赤外線センサ:8 [個] / LBR-127 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5040 / 磁気式 /	4輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし 4.74[m/s]/ 12 [m/s/s]/ 1.35[m/s]	140x147x27.5[mm] 218[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	コース記憶あり
RT100	GTS 鈴木 一次 千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科	メカ:3か月/グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3か月/キット、その他 ソフト:2か月	RenesasRX62T 96[MHz] / 128[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/320[mAh]/ハイベリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / マクソン REmax21 フルディスクリートで設計しています その他1無しその他2無し	赤外線センサ:8 [個] / LBR-127 / 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-6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5040 / 磁気式 /	4輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし 3.5[m/s]/ 8.5 [m/s/s]/ 1.2[m/s]	134x148x27.5[mm] 218[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	コース記憶あり
RT101	Allegro 小出 敏暉 千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科	メカ:3か月/グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3か月/キット、その他 ソフト:2か月	RenesasRX62T 96[MHz] / 128[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/320[mAh]/ハイベリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / マクソン REmax21 フルディスクリートで設計しています その他1無しその他2無し	赤外線センサ:8 [個] / LBR-127 / 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-6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5040 / 磁気式 /	4輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし 3.5[m/s]/ 8.5 [m/s/s]/ 1.2[m/s]	134x148x27.5[mm] 218[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	コース記憶あり
RT102	M.O 岡田 みやこ 千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科	メカ:3か月/グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3か月/キット、その他 ソフト:3か月	RenesasRX62T 96[MHz] / 128[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/320[mAh]/ハイベリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / マクソン REmax21 フルディスクリートで設計しています その他1無しその他2無し	赤外線センサ:8 [個] / LBR-127 / 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-6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5040 / 磁気式 /	0輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし 3.5[m/s]/ 8.5 [m/s/s]/ 1.2[m/s]	134x148x27.5[mm] 218[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	未回答
RT103	天下り (amakudari) 石井 啓輔/小野澤 豊 千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科	メカ:3か月/グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3か月/キット、その他 ソフト:2か月	RenesasRX62T 96[MHz] / 128[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/320[mAh]/ハイベリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / マクソン REmax21 フルディスクリートで設計しています その他1無しその他2無し	赤外線センサ:8 [個] / LBR-127 / 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-6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5040 / 磁気式 /	4輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし 3.5[m/s]/ 8.5 [m/s/s]/ 1.2[m/s]	134x148x27.5[mm] 218[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	コース記憶あり
RT104	Jehu 4 David Otten Massachusetts Institute of Technology	メカ:1 year/オリジナル設計機体 電気:1 year/オリジナルプリント基板 ソフト:1 year	MICROCHIPdsPIC3 3EP512GM306 29.4[MHz] / 512[kB] / 48[kB] /	LiPo/ 2 [セルor本]/3.7[V]/180[mAh]/Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber 1717T003SR DMHC3025LSD with IR4427S gate drivers その他1無しその他2無し	赤外線センサ:2 [個] / Hamamatsu S3274-05 / 距離センサ(PSDなど反射 光位置をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense MPU-6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / Faulhaber IE2-512 / 磁気式 / 512 pulses/rev	2輪 直径23mm 幅8mm 補助輪なし 1[m/s]/ 1 [m/s/s]/ 1[m/s]	27x145x58[mm] 100[g] 左右(2輪)速度差方式	MPLAB X IDE Cadkey PADS PCB	コース記憶あり
RT105	gdg Park geonju, Jeong euidong, Kim geonhee MAZE	メカ:2018.11.01 ~ 31/ オリジナル設計機体 電気:2018.11.01 ~ 31 /オリジナルプリント基板 ソフト:2018.11.01 ~ 31	Texas InstrumentsTMS320 F2809 100[MHz] / 128[kB] / 1[MB] /	LiPo/ 3 [セルor本]/14.6[V]/240[mAh]/turnigy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON MOTOR TB6612FNG その他1無しその他2無し	赤外線センサ:15 [個] / KODENSHI/SI- 5312, AUK/ST3811 / 距離センサ(反射 光量をAD変換) /	2輪 直径25mm 幅30mm 補助輪なし 2.0[m/s]/ 2.5 [m/s/s]/ 1.2[m/s]	100x80x35[mm] 300[g] 左右(2輪)速度差方式	source insight Solid Works/PA DS 9.5	コース記憶あり

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 TopSpeed/Turn/Accel	サイズ 長さx幅x高さ 重量	開発環境	アルゴリズム
RT106	geobuksun choi jin woo dankook university, MAZE	メカ: 3 months / オリジナル設計機体 電気: 3 months / ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト: 3 months	Texas Instruments TMS320F2809PZA 100[MHz] / 1[MB] / 256[kB] / 2.048[MB]	LiPo / 2 [セルor本] / 8.4[V] / 260[mAh] / dionogy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon motor (dcx16-L) tb6612 その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 12 [個] / AUK/SI-5312, AUK/ST-3811 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / using IIR filter ジャイロセンサ: 1 [個] / adxs610 / AD変換して取込む / エンコーダ: 2 [個] / maxon motor / ENX16 EASY 512IMP / 磁気式 / Measure the distance through the encoder	2輪 直径20mm 幅20mm 補助輪2輪 直径25mm 幅20mm 2000[m/s] / 4000 [m/s/s] / 1500[m/s]	150x170x55[mm] 300[g] 左右(2輪)速度差方式	source insight solidworks	コース記憶あり
RT107	Big_hammer Seungil Ko, Jinho Lee dankook university, MAZE	メカ: 5 month / オリジナル設計機体 電気: 5 month / プリント基板 ソフト: 5 month	Texas Instrumentstms320f2809pza 100[MHz] / 1[MB] / 256[kB] / 64[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 1000[mAh] / turnigy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon motor TB6612 その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 16 [個] / AUK / SI-5312, ST-3811 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / using IIR filter 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] / ENX16 EASY 512IMP / 磁気式 / measure distance	4輪 直径26mm 幅11mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	160x150x40[mm] 300[g] 左右(4輪)速度差方式	SOURCE INSIGHT Solidworks	コース記憶あり
RT108	Lamborghini Andres Bercovich Lamborghini	メカ: 3 years / オリジナル設計機体 電気: 3 years / ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト: 3 years	NXPTeensy 32720 72[MHz] / 2[kB] / 64[kB] /	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 180[mAh] / eflite CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Portescap dvr8871 その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 10 [個] / QRE1113GR / 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] / MA700 / 磁気式 /	4輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし 7.9[m/s] / 10 [m/s/s] / 1.5[m/s]	150x130x30[mm] 100[g] 左右(4輪)速度差方式	Teensyduino Autodesk Inventor Professional	コース記憶あり
RT109	Yeezy Lamborghini Pablo Salamanca Lamborghini	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	NXPMPK20DX25672 72[MHz] / 2[kB] / 64[kB] / 256[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] / Portescap ZXMHC3F381N8 その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 8 [個] / ON Semiconductor / QRE1113 / 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] / STMicroelectronics / LY3200ALH / AD変換して取込む / エンコーダ: 2 [個] / MagAlpha / MA700 / 磁気式 /	4輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	170x118x60[mm] 170[g] 左右(4輪)速度差方式	Arduino Autodesk Inventor, Autodesk Eagle	コース記憶あり
RT110	Shine Sheng-Hsiang, Li/Pei-i, Lin Lunghwa University of Science and Technology	メカ: 1 months / 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 months	STmicroSTM32F103RET6 72[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 512[kB]	リチウム一次電池 / 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 その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 6 [個] / OSE1L1 and TSL262 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ: 2 [個] / FAULHABER EN-IE2 1024 / 磁気式 /	4輪 直径28mm 幅11.5mm 補助輪なし 4.0[m/s] / 12 [m/s/s] / 1.5[m/s]	110x107.4x28[mm] 125.5[g] 左右(4輪)速度差方式	Keil uVision5 SolidWorks / Altium Designer Summer 09	コース記憶あり
RT111	Finger Li-Chung, Lin Lunghwa University of Science and Technology	メカ: 3 months / オリジナル設計機体 電気: 3 months / オリジナルプリント基板 ソフト: 1 months	STmicroSTM32F405RGT6 168[MHz] / 1[MB] / 64[kB] / 1[MB]	リチウム一次電池 / 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 その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 9 [個] / OSE1L1 and TSL262 and ITR8307 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ: 2 [個] / FAULHABER EN-IE2 512 / 磁気式 /	4輪 直径23mm 幅14mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	126.5x153.3x25[mm] 152[g] 左右(4輪)速度差方式	Keil uVision5 SolidWorks / Altium Designer	コース記憶あり
RT112	dandan Shih-Lin, Chen Lunghwa University of Science and Technology	メカ: 3 months / オリジナル設計機体 電気: 3 months / オリジナルプリント基板 ソフト: 1 months	STmicroSTM32F405RGT6 160[MHz] / 1[MB] / 64[kB] / 1[MB]	リチウム一次電池 / 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 その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 9 [個] / OSE1L1 and TSL262 and CNB1001 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ: 2 [個] / FAULHABER EN-IE2 512 / 磁気式 /	4輪 直径23.49mm 幅14mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	109x160x23[mm] 92[g] 左右(4輪)速度差方式	Keil uVision5 SolidWorks / Altium Designer	コース記憶あり
RT113	Li-Zai Chao, Shih-Wei	メカ: Two month / オリジナル設計機体 電気: Two month / オリジナルプリント基板 ソフト: One month	RenesasRX62T100 100[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 8.4[V] / 300[mAh] / Shanghai Dualsky Model Co., Ltd. CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER ZXMHC3F381N8 その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 9 [個] / OSRAM Opto Semiconductors Inc. / SFH4550 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / LY3200ALY / AD変換して取込む / エンコーダ: 2 [個] / FAULHABER / 光学式 /	4輪 直径24mm 幅10mm 補助輪なし 360[m/s] / 11.5 [m/s/s] / 130[m/s]	165x148x25[mm] 121.48[g] 左右(2輪)速度差方式	HEW Solidworks / Protel99se	コース記憶あり
RT114	Pico5 Liou, Fong-Chun	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	STmicroSTM32F103RET6 72[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 512[kB]	リチウム一次電池 / 2 [セルor本] / 8.4[V] / 240[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 6 [個] / OSE1L1 and TSL262 / QRE1113 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ: 2 [個] / FAULHABER / 磁気式 /	4輪 直径28mm 幅11.5mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	150x130x28[mm] 130[g] 左右(4輪)速度差方式	Keil uVision5 SolidWorks / Altium Designer Summer 09	コース記憶あり

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 TopSpeed/Turn/Accel	サイズ 長さx幅x高さ 重量	開発環境	アルゴリズム
RT115	Alpha Yap Ching Khang Southern Taiwan University of Science and Technology	メカ: 1.5 months / オリジナル設計機体 電気: 1.5 months / オリジナルプリント基板 ソフト: 1.5 months	STmicroSTM32F405 RGT6 168[MHz] / 1[MB] / 192[kB] / 1[MB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 240[mAh] / H yperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber ZXMHC3A01T8 その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 10 [個] / OSRAM / ライン センサ(反射光量をAD変換) / A/D conversion for line ジャイロセンサ: 1 [個] / Silicon Sensing / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / Faulhaber IE2-512 / 磁気式 / 2048 pulse	4輪 直径21.8mm 幅9mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	107.5x107x20[mm] 105[g] 左右(4輪)速度差方式	Keil µVision 5 SolidWorks / Altium Designer	コース記 憶なし
RT116	JunRobotrace Tsai, Li-Chun Southern Taiwan University of Science and Technology	メカ: 2018-05 / オリジナル設計機体 電気: 2018-10 / オリジナルプリント基板 ソフト: 2018-10	STmicroSTM32F405 RGT6 168[MHz] / 1[MB] / 128[kB] / 1[MB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 240[mAh] / H yperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber Vacuum suction DCモータ 1 [個] / MAXON その他2無し	赤外線センサ: 7 [個] / FAIRCHILD / 距離 センサ(反射光量をAD変換) / Analog signal ジャイロセンサ: 1 [個] / InvenSense / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / Faulhaber / 磁気式 / One circle 2048 pulse	4輪 直径20mm 幅12.25mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	87.7x172.5x35[mm] 100[g] 左右(4輪)速度差方式	keil µVision5 SolidWorks / AltiumDes igner	コース記 憶あり
RT117	Kaze Cai Xincheng & Chen Shiyu Ngee Ann Polytechnic	メカ: 2 months / オリジナル設計機体 電気: 3 months / オリジナルプリント基板 ソフト: 4 months	STmicrostm32f 100[MHz] / 1[MB] / 128[kB] /	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 250[mAh] / N ano-Tech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber ZXMHC3A01 その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 15 [個] / ON Semiconductor / QRE1113GR / ラインセ ンサ(反射光量をAD変換) /	4輪 直径22mm 幅10mm 補助輪なし 4[m/s] / 12000 [m/s/s] / 1.5[m/s]	183x146x1.6[mm] 150[g] 左右(2輪)速度差方式	Eclipse IronCAD and CadStar	コース記 憶あり
RT118	Ning3 Ng Beng Kiat Ngee Ann Polytechnic	メカ: 3 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: 4	STmicrostm32f4 100[MHz] / 1[MB] / 128[kB] /	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.2[V] / 250[mAh] / ? ? CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber DRV8835 その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 15 [個] / KingBright / KP 1608 / 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] / faulhaber / 磁気式 / 256count/rev	2輪 直径24mm 幅10mm 補助輪なし 4[m/s] / 13000 [m/s/s] / 1.5[m/s]	110x130x24[mm] 120[g] 左右(2輪)速度差方式	Eclipse ironcad/ca dstar	コース記 憶あり
RT119	FRAGILE018RT 河野 純也	メカ: 1年 / オリジナル設計機体 電気: 1年 / オリジナルプリント基板 ソフト: 1年	RenesasH8-3694 20[MHz] / 32[kB] / 2[kB] / 2[kB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 200[mAh] / H yperion CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / Namiki ステアリング DCモータ 1 [個] / Namiki その他2無し	CCDセンサ: 1 [個] / TL201 / ライン及び マーカ検出 ジャイロセンサ: 1 [個] / 失念 / AD変換 して取込む / エンコーダ: 1 [個] / RE12D / 光学式 /	4輪 直径21mm 幅9mm 補助輪なし 7[m/s] / 9.8 [m/s/s] / 5[m/s]	120x120x50[mm] 120[g] ステアリング(舵切り輪)型	秋月開発 ソフト eagle	コース記 憶あり
RT120	美影2.5 (mikage nitengo) 中島 史敬	メカ: ~2018/09 / オリジナル設計機体 電気: ~2018/09 / オリジナルプリント基板 ソフト: ~2018/10	RenesasSH7137 80[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 256[kB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 330[mAh] / ハイベリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 京商 飛行機用コアレスモーター FET(東芝 TPCP8402) + FETゲートドライバ(TI UCC27425) その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 14 [個] / Letex Technology Corp. / LBR-127HLD / ラ インセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / AnalogDevices ADXRS620 / AD変換して取込む / エンコーダ: 2 [個] / MTL MES-6-500PC / 光学式 /	4輪 直径26mm 幅10mm 補助輪なし 6[m/s] / 9.8 [m/s/s] / 1.6[m/s]	248x150x26[mm] 139[g] 左右(4輪)速度差方式	Best Technology 開発ソフト 鋳 CAD、PCB E	コース記 憶あり
RT121	Lumaca 山田 真 福井大学 からくり工房I.Sys	メカ: 10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	RenesasR5F571MF DDFP 240[MHz] / 2[MB] / 512[kB] / 64[kB]	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.6[V] / 500[mAh] / TRNIGY CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / 不明 TB6612FNG 推力発生 DCモータ 1 [個] / ADH300L その他2無し	赤外線センサ: 14 [個] / LBR127-HLD, SFH4550+ST-1KL3A / ラインセンサ(反 射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / TDK, ICM- 20689 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / MA700 / 磁気式 /	6輪 直径31mm 幅14mm 補助輪なし ??[m/s] / ?? [m/s/s] / ?? [m/s]	160x130x31[mm] 350[g] 左右(6輪)速度差式	RENESAS 開発ソフト Fusion360, PCBE	コース記 憶あり
RT122	RS110 遠藤 隆記 極東技術結社	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: 3か月	RenesasR5F2138CA NFP 20[MHz] / 128[kB] / 10[kB] / 4[kB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 330[mAh] / ハイベリオン CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / 不明 TB6612 ライン追従サーボ用 DCモ ータ 2 [個] / 不明 その他2無し	赤外線センサ: 4 [個] / L-31ROPT1 C, 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] / bmx055 / デジ タル値出力型 / エンコーダ: 1 [個] / GP1A51HRJ00F / 光学式 /	4輪 直径24mm 幅19mm 補助輪なし [m/s] / 12 [m/s/s] / 1.4[m/s]	175x165x33[mm] 150[g] ステアリング(舵切り輪)型	mbed pcbe kicad	コース記 憶あり
RT123	VIGIL 尾山 颯汰 立命館大学ロボット技術研究 会	メカ: 一ヶ月 / オリジナル設計機体 電気: 一ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト: 一ヶ月	STmicrostm32f446 180[MHz] / 512[kB] / 128[kB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 360[mAh] / T ahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER1331 TB6612FNG その他1無しその他2無し	赤外線センサ: 8 [個] / LBR-127 / 距離 センサ(反射光量をAD変換) ラインセ ンサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ: 2 [個] / IE2-400 / 光学式 /	2輪 直径24mm 幅9mm 補助輪なし [m/s] / [m/s/s] / [m/s]	116x156x18[mm] 150[g] 左右(2輪)速度差方式	mbed eagle	コース記 憶あり

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 TopSpeed/Turn/Accel	サイズ 長さx幅x高さ 重量	開発環境	アルゴリズム
RT124	TE-RT 大日向 拓実	メカ:3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:24週間	RenesasR5F562GADFP 98.304[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	NiMH / 4 [セルor本] / 4.8[V] / 1900[mAh] / Panasonic CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / アトミックチューン2モーター改 IR2302S、μPA2753GR その他1無しその他2無し	可視光センサ:16 [個] / ST-1KL3A / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / 赤色 ジャイロセンサ:1 [個] / ISZ-650 / AD変換して取込む / エンコーダ:4 [個] / QRF1113 / 光学式	4輪 直径32mm 幅23mm 補助輪なし 5.0[m/s] / 12 [m/s/s] / 5.0[m/s]	185x197x47.5[mm] 400[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト PADS2005、V-REP PRO EDU	コース記憶あり
RT125	Joker 高柳 智 からくり工房A:Mac	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	RenesasR5F5631FD DFP 100[MHz] / 2[MB] / 256[kB] / 32[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 1717 TB6612fng その他1無しその他2無し	赤外線センサ:11 [個] / LBR-127HLD & MTD8000M3B-T / 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 IEH2-4096 / 磁気式 /	4輪 直径26mm 幅8mm 補助輪なし 3.5[m/s] / 6 [m/s/s] / 1.3[m/s]	170x170x35[mm] 140[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト DesignSparkMechanical PCBE	コース記憶あり
RT126	水行末 (Suigyomatsu) 森田 瞭平 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	STmicroSTM32F405 RGT6 84[MHz] / 1[MB] / 196[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] / DCX10L TB6612FNG プロペラ DCモータ 2 [個] / ドローン用ジャンク品	赤外線センサ:12 [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] / MPU9250 / デジタル値出力型 / エンコーダ:1 [個] / RE12D / 光学式 /	4輪 直径30mm 幅25mm 補助輪なし 6[m/s] / 13 [m/s/s] / 1.8[m/s]	175x140x30[mm] 120[g] 左右(4輪)速度差方式	SW4STM32 Fusion360, Kicad,MAT LAB	コース記憶あり
RT127	whitechip 8 落合 誠治 天電技術集団/極東技術結社	メカ:3ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:1ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:2年	RenesasRX64M 120[MHz] / 2[MB] / 512[kB] / 64[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 260[mAh] / Tournigy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 1717T003SR TOSHIBA その他1無しその他2無し	赤外線センサ:16 [個] / GP2S700HCP / 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] / MTL MES-6 / 光学式 /	4輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし 不明[m/s] / 7 [m/s/s] / 不明[m/s]	160x150x27[mm] 145[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト EAGLE	コース記憶あり
RT128	L-sens01.1D 梅本 篤 名古屋工学院専門学校	メカ:5 /オリジナル設計機体 電気:5 /オリジナルプリント基板 ソフト:5	RenesasRX71M 240[MHz] / 2[MB] / 512[kB] / 64[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 8.4[V] / 450[mAh] / ナノテック CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / DCX10L4.5v TB6612 プロペラを回しダウンフォースを得る プラシレス 4 [個] / 1103 その他2無し	赤外線センサ:28 [個] / TPR105 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:3 [個] / ENX10 EASY 1024IMP + (ONZ1023 & LN54) / 光学式 磁気式 / 自作の引きずりコロコロエンコーダを搭載。	4輪 直径25mm 幅11mm 補助輪なし 6.9[m/s] / 20 [m/s/s] / 2.0[m/s]	153x153x25[mm] 110[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト fusion360	コース記憶あり
RT129	Cartis04.8 平井 雅尊 D-The-Star/アニキと愉快的仲間たち	メカ:3ヵ月 /オリジナル設計機体 電気:3ヵ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:2年目	STmicroSTM32F103 RE 64[MHz] / 512[kB] / 64[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] / Maxon DCX10 東芝TB6612 センサステアリング DCモータ 1 [個] / Maxon RE10 その他2無し	赤外線センサ:10 [個] / GP2S700 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / TDK Invensense ISZ-650 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / Maxon ENX10 / 磁気式 /	4輪 直径25mm 幅11mm 補助輪なし 5.5[m/s] / 12.5 [m/s/s] / 1.7[m/s]	175x150x25[mm] 98[g] 左右(4輪)速度差方式	TrueSTUDIO SolidWorks Eagle	コース記憶あり

Memo



Memo



V1.00 2018.12.15

