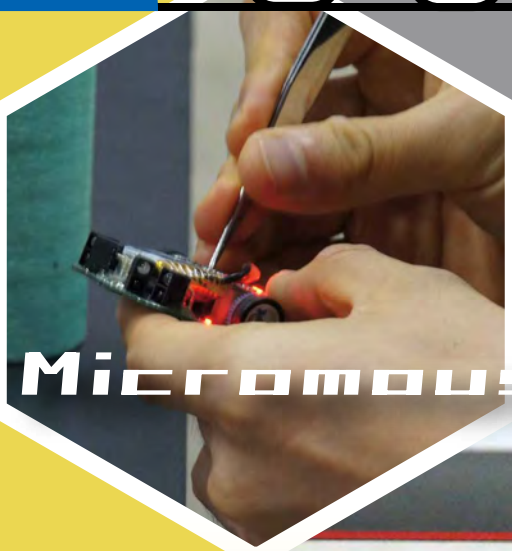
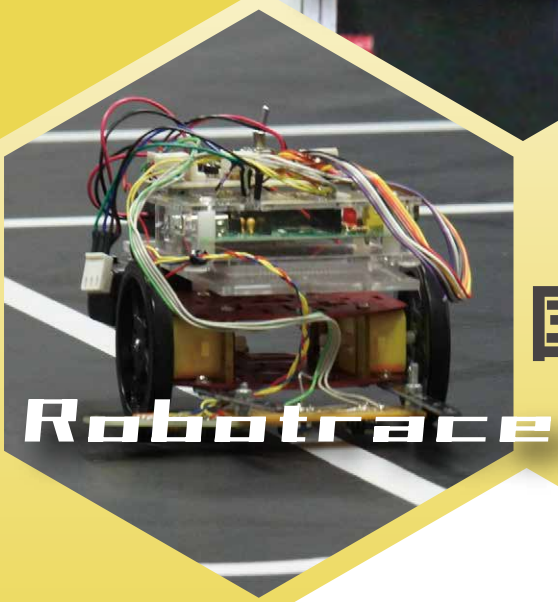
第 42 回全日本マイクロマウス大会

マイクロマウス 2021

MICRO MOUSE





2022年3月12日(土)開催
国際ロボット展2022会場内
東京ビッグサイト西展示ホール4

https://ntf.or.jp/alljapan2021/

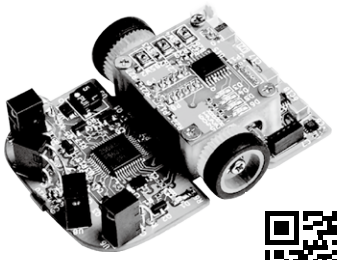
【主　　催】 公益財団法人ニューテクノロジー振興財団
【後　　援】 経済産業省、文部科学省、公益社団法人計測自動制御学会、
一般社団法人日本機械学会、一般社団法人日本ロボット学会
【運　　営】 マイクロマウス2021 実行委員会
【運営協力】 マイクロマウス・サポーターズ、松山工業株式会社、
2022国際ロボット展

大会事務局
TEL:03-5295-2060
Mail:mouse@ntf.or.jp

New Technology Foundation

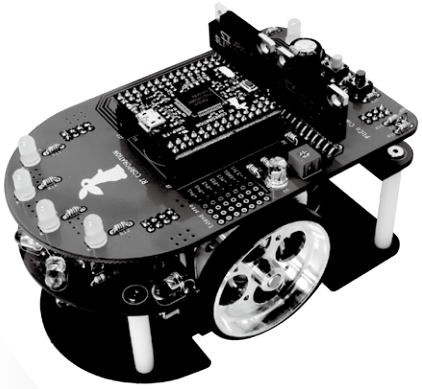
アールティは
全日本マイクロマウス大会を
応援しています。

マイクロマウスキット
各種販売中



HM-StarterKit

マイクロマウス競技(旧: ハーフサイズ)
の規格に準拠した組立済キット。



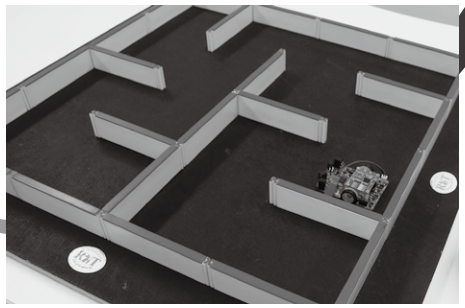
Pi:Co Classic3

マイクロマウス初心者におすすめ！
マイクロマウスクラシック競技の規格に準拠し、基板のはんだ付けやパーツの組み立てから始められるキット。

マイクロマウス普及＆
マウサー支援活動

アールティにはロボット開発を楽しむ方、ロボット競技に参加する方を一人でも多く増やしたい思いがあります。2021 年には「HM-StarterKit」の割引キャンペーンや、学生サークルを対象にした「HM-StarterKit」と迷路のプレゼントキャンペーンなどを実施しました。
今後も様々な支援策を検討して参ります。

「HM-StarterKit」を受け取ったサークルの声を
写真・動画付きで紹介！



採用情報

エンジニア、技術営業を募集中！
2023 年新卒／中途採用対象採用説明会
スケジュール

2022 年 3月19 日(土) 10:00 ～ 12:00

募集職種など詳しくは採用情報ページへ！

RT CORPORATION

株式会社アールティ
〒101-0021
東京都千代田区外神田3-9-2 末広ビル3F
TEL:03-6666-2566
お問合せ　E-mail: info@rt-net.jp

企業HP
https://rt-net.jp
ロボットショップ
https://www.rt-shop.jp/

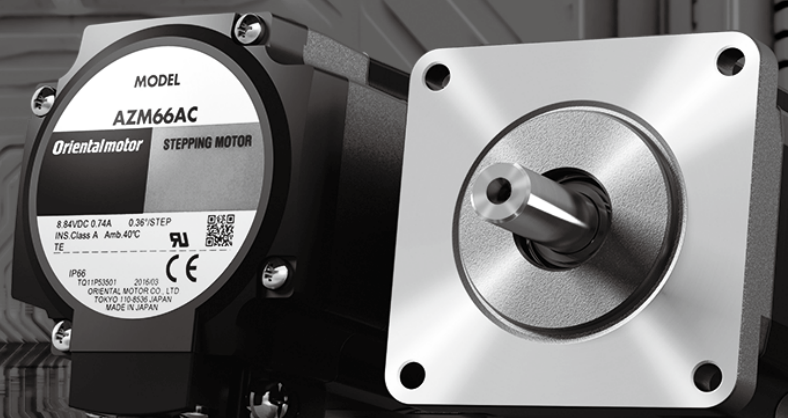
SNS で最新情報をお知らせします！
@rt_corp
@RTnetjp

オリエンタルモーターは、ロボコンを応援しています。

精密小型モーターのメーカーとして、
市場のニーズに応えるさまざまな動きを創り出しているオリエンタルモーター。
取付角20mmのステッピングモーターをはじめ、
豊富なラインアップの製品群が、あなたのロボットづくりをサポートします。

一台からのご注文にも、速やかにお応えします。

Orientalmotor



オリエンタルモーター株式会社　www.orientalmotor.co.jp
アカデミックサポート　電話：03-6744-0900　メール：academic-s@orientalmotor.co.jp

DENSO
Crafting the Core

/ Crafting the Core /

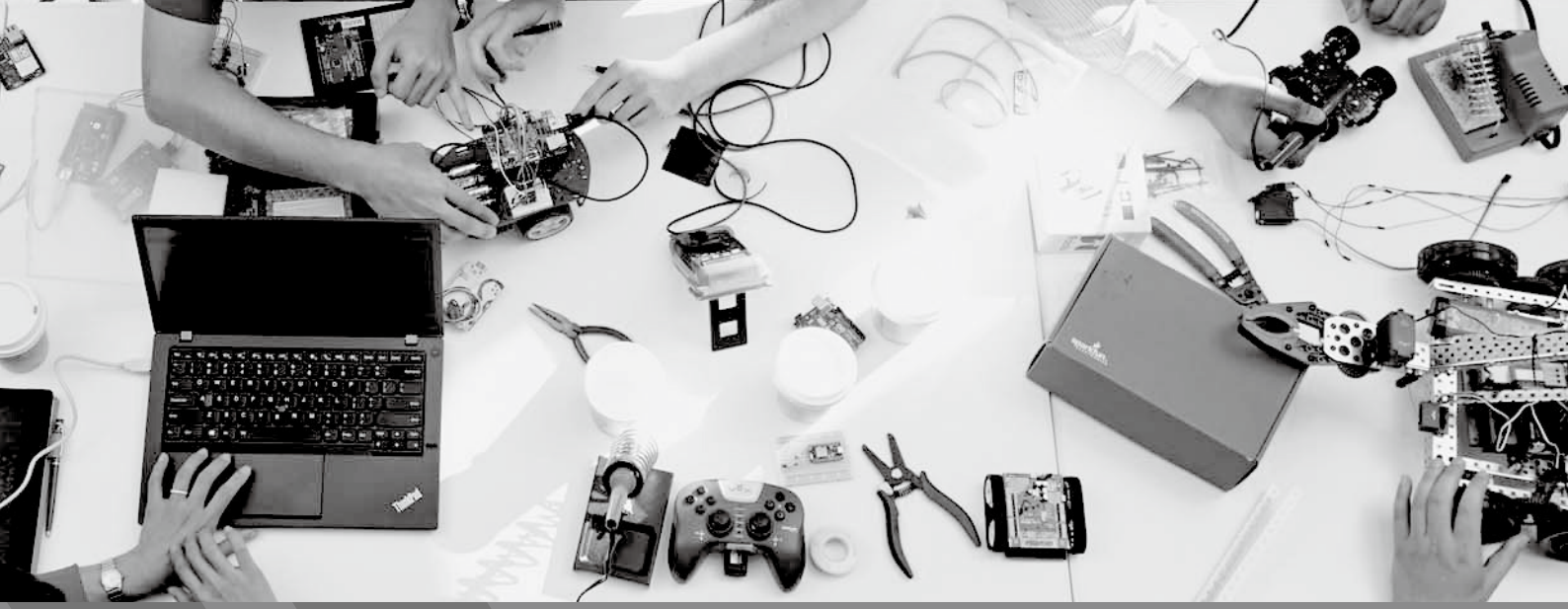
わたしたちデンソーは、
未来のモビリティに必要な/コア技術/を作り、
社会が直面しているさまざまな課題を解決する
イノベーションを起こし続けます。

デンソーは全日本マイクロマウス大会を応援しています

GUNDAM FACTORY YOKOHAMA

https://gundam-factory.net/

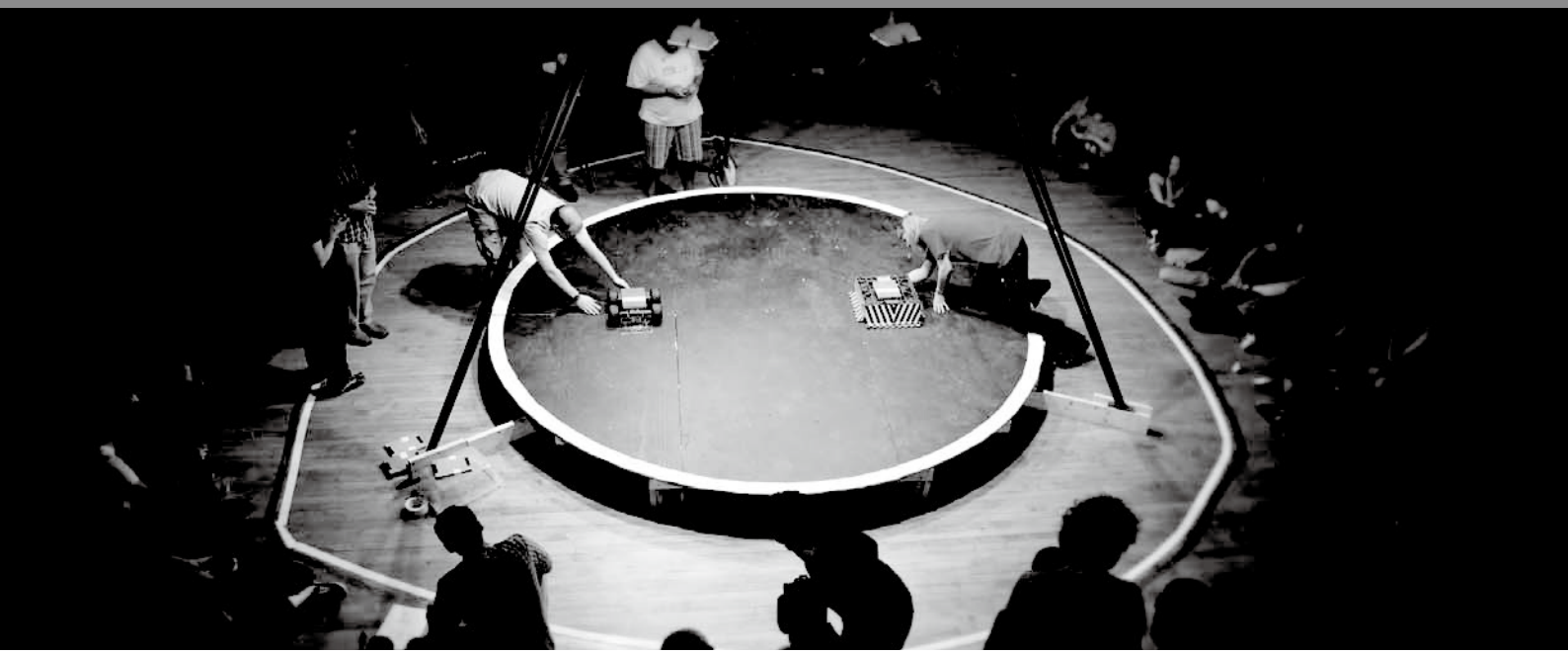
© 創通・サンライズ



MathWorks is a proud supporter of student competitions that inspire learning and advance education in engineering, science, and math

Learn more at
mathworks.com/academia/student-competitions

MathWorks®
Accelerating the pace of engineering and science



MathWorks Japan　東京都港区赤坂4-15-1 赤坂ガーデンシティ7F　@MATLAB_Japan

技術者という名の冒険家になろう。

Engineer, who the adventurer of Technology

世界に”ものづくり大国日本”という名を轟かせたのは、
昔もいまも、技術者たちに違いない。
これだけ多くのテクノロジーが生み出されてきたにもかかわらず、
そして苦悩と失敗を数えきれないほど繰り返すことを知っていながらも、
なぜ、技術者たちは挑み続けるのか。
何が彼らを駆り立てるのか。

愛する人々と安心・安全な暮らしを守るため。
いまよりももっと平和で豊かな社会を創るため。

技術の先に使命感を感じたなら、情熱が滾らないワケがない。
技術の先に未来のカタチを見たなら、ワクワクしないワケがない。

アイデアを確かな技術へと創り上げる営みは
浪漫のある永遠の旅であり、冒険だ。
それは未来を手繰り寄せる挑戦でもある。

これほど面白い仕事がいったいどこにあるだろうか。
さあ、ワクワクが止まらない、技術者という名の冒険家になろう。

ＹＤＫテクノロジーズは全日本マイクロマウス大会を応援しています。

採用担当 TEL : 0463-84-8751
採用担当メールアドレス : jinji@ydktechs.co.jp

YDK Technologies

目次 (Contents)

目次・開催日程 (Contents:Contest schedule) …… 8

会場案内図 (Contest site information map) …… 9

会場注意点 (Site notice) …… 10

競技別エントリー一覧：出走順 (Contest entry list : In the race order)

・ロボトレース競技 …… 11
・クラシックマウス競技 …… 12
・マイクロマウス競技 …… 14

ゴール座標 (Goal position) …… 15

競技規定集 (Contest rule book)

・マイクロマウス競技 …… 16
・クラシックマウス競技 …… 19
・ロボトレース競技 …… 22

開催日程 (Schedule)

2022 年 3 月 11 日（金）

10:00 - 17:00 試走会 ※マウスパーティは開催しません

2022 年 3 月 12 日（土）

10:40 - 10:50 開会式 ※競技者は LIVE 視聴によるオンライン参加

11:00 - 12:30 クラシックマウス競技（午前の部）

11:00 - 13:00 マイクロマウス競技セミファイナル

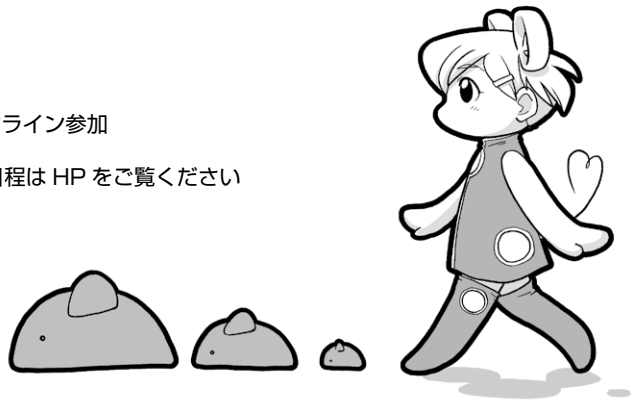
13:30 - 16:30 マイクロマウス競技ファイナル

14:00 - 15:30 クラシックマウス競技（午後の部）

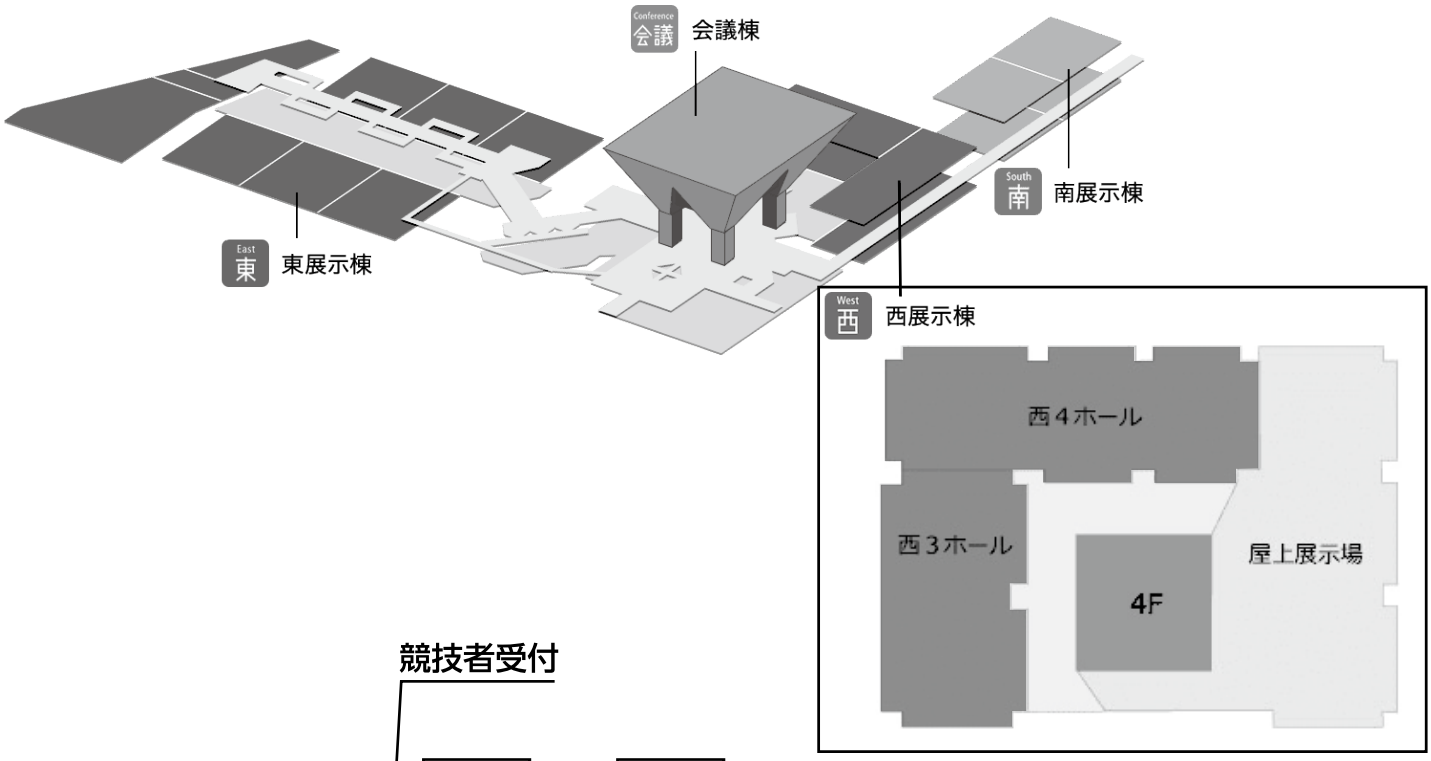
14:00 - 16:00 ロボトレース競技

16:40 - 16:50 閉会式 ※競技者は LIVE 視聴によるオンライン参加

表彰式：別日にオンライン開催（Web 配信） ※公開日程は HP をご覧ください



会場案内図
(Site map)



・競技者は出走時間の１時間前から受付できます。
・自身の受付時間になったら競技者受付までお越しください。（各種資料とビブスを受け取ります）
・ビブスを着用していない方は競技者控室、及び競技会エリアには入れません。
・上図は 3/12（土）大会当日の会場図です。3/11（金）試走会の競技者控室は上記と異なりますのでご注意ください。試走会の競技者控室については公式 HP をご確認ください。

会場注意点（*Site notice*）

競技に関する注意点

各競技の車検について

・マイクロマウス競技（セミファイナル／ファイナル）、クラシックマウス競技の車検はありません。
※競技中に疑義が生じた場合は、その場で審査員によるチェックを実施します。
・ロボトレース競技の一括車検はありません。競技出走時、選手控え席に着席する前に競技台横の簡易車検場において車検を行います。

各式典、及び賞状、副賞、認定証等について

・感染防止のため、開会式、及び閉会式は Web 配信を基本として実施します。競技者、及び関係者は Web 配信をご覧ください。Web 配信の URL は HP をご確認ください。
・感染防止のため、表彰式は当日実施せず、別日に動画配信により実施いたします。配信日時、及び配信 URL は HP をご確認ください。
・賞状、楯、副賞などは後日受賞者に直接郵送いたします。
・認定証は後日 Web からのダウンロード発行となります。大会当日は発行しませんのでご注意ください。発行が可能になりましたらお知らせします。

その他、競技、調整に関する注意点

・競技開始時に競技台横の選手控え席にいない場合は失格となるのが原則です。
・競技者控室、及び試走エリア以外でのデバッグ作業は行わないでください。
・競技台付近の電源の利用は禁止となっています。競技者控室の電源を利用して下さい。

会場に関する注意点

新型コロナウイルス感染防止対策

・2022 国際ロボット展の感染防止対策に基づいた対応を実施します。
・感染防止対策の詳細は Web、及び受付時に配布する資料をご覧ください。

競技会場、及び競技者控室でのお願い

・競技中のフラッシュ撮影はご遠慮ください。
・競技者控室、及び競技会場における飲食は禁止となります。飲食される場合は、国際ロボット展会場内のラウンジスペース（出展者・来場者休憩スペース）をご利用ください。
・貴重品等の自己管理をお願いします。
・ごみはお持ち帰りください。

協賛企業展示コーナー

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

ロボット体験企画コーナー（つくる☆さわれる　国際ロボット展）

・国際ロボット展内、つくれる☆さわれるコーナーでは、ロボット異種格闘技戦、水中ロボット、VIVITA ROBOCON 等も同時開催中です。

ロボトレース競技　出走順表（14：00～）
（*Robotrace Contest*）

予想時刻	出走順	ロボット名	参加者名	所　属
14:00	RT01	いまい一号	今井 碧人	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科
14:02	RT02	swipe g	佐野 大斗	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科
14:05	RT03	KZ-4	畠山 和昭	埼玉県立新座総合技術高等学校
14:07	RT04	パーン改	渡辺 大貴	埼玉県立狭山工業高等学校
14:10	RT05	さそり	花野 元気	埼玉県立狭山工業高等学校
14:12	RT06	小熊	関川 希地	埼玉県立狭山工業高等学校
14:15	RT07	黄金鰺 11	大橋 辰也	埼玉県立狭山工業高等学校
14:17	RT08	龍神丸ＲＴ２０２２	村石 亘	
14:20	RT09	LT-1	山田 空知	新潟コンピュータ専門学校
14:22	RT10	Model2	田中 洋輔	新潟コンピュータ専門学校
14:25	RT11	NCC-ND	西宮 大慈	新潟コンピュータ専門学校
14:27	RT12	NCC-03	谷内田 茂成	新潟コンピュータ専門学校
14:30	RT13	VLT-1.5	宇都宮 正和	D-The-Star
14:32	RT14	L1	山下 浩平	
14:35	RT15	UnderBird	下鳥 晴己	reRo
14:37	RT16	初号機	山口 裕士	reRo
14:40	RT17	叢雲	川原 脩慈	reRo
14:42	RT18	Alias	田中 修時	reRo
14:45	RT19	Sanatabasu	野村 駿斗	reRo
14:47	RT20	白息	髙野 直也	湘南工科大学ロボット研究部
14:50	RT21	アルビオン	新倉 颯人	湘南工科大学ロボット研究部
14:52	RT22	GLaDOS	柳澤 明良	湘南工科大学ロボット研究部
14:55	RT23	河童	中川 範晃	アールティマウス部
14:57	RT24	Vermillion	土井 釉月	並木中等 SRRG
15:00	RT25	ブラッドバリー	中井 翔太	ものづくりラボ大船
15:02	RT26	T-193 V3	土井 浩之	協賛企業の中の人
15:05	RT27	RedSpecial	猪野 貴之	からくり工房 A:mac
15:07	RT28	にっこうよく (日光浴)ESP	いとう ひさし	
15:10	RT29	DORAEMON	湯川 慎一	
15:12	RT30	間に合った？	三浦 啓輔	
15:15	RT31	Taruga04	黄 仁大	
15:17	RT32	プラクト	塚原 健太	
15:20	RT33	ブツリバ	門野広大	
15:22	RT34	水上第九院	柳瀬拓磨	
15:25	RT35	リハビリ号	赤川 航希	極東技術結社群馬支部リハビリ課
15:27	RT36	GodSpeed	黒川 旭	極東技術結社 鎌倉支部
15:30	RT37	トレ三郎	小川 靖夫	
15:32	RT38	TR-2021	西崎 伸吾	厚木ロボット研究会
15:35	RT39	I.Sys one	台蔵 脩平	からくり工房 I.Sys
15:37	RT40	Hamal 改	高村 紀之	からくり工房 I.Sys
15:40	RT41	Eagle Eye	鷲見 直也	からくり工房 I.Sys
15:42	RT42	無旋 Drive01	鈴木 亮	特殊移動機械製作所
15:45	RT43	Warlock 改	山田 真	Ex-machina
15:47	RT44	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
15:50	RT45	FRAGILE022RT	河野 純也	
15:52	RT46	Aegis2021	藤澤 彰宏	
15:55	RT47	RS-116	遠藤 隆記	極東技術結社
15:57	RT48	Cartis04.9D4	平井 雅尊	D-The-Star/ アニキと愉快な仲間たち
16:00	RT49	LN3.9D	梅本 篤	

クラシックマウス競技出走順表
(*Classicmouse Contest*)

クラシックマウス競技　A 競技台（11：00 ～）

予想時刻	出走順	ロボット名	参加者名	所　属
11:00	CA01	アイン	下島 皆人	東京工芸大学からくり工房
11:04	CA02	ライムレモン	空本 悠太朗	東京工芸大学からくり工房
11:08	CA03	yokoyou	中山 陽平	東京工芸大学からくり工房
11:12	CA04	ウィルキソス	林 宗太郎	東京工芸大学からくり工房
11:16	CA05	パンジャンマウス prototype	尾崎 司	東京工芸大学からくり工房
11:20	CA06	ダルさか改	畑中 大典	東京工芸大学からくり工房
11:24	CA07	ここあアルファー	森本　勇輝	東京工芸大学からくり工房
11:28	CA08	グルマキウィッグ	奥津 颯大	東京工芸大学からくり工房
11:32	CA09	杉之木鼠	杉村 優太	東京工芸大学からくり工房
11:36	CA10	エンジェル Mark Ⅱ	服部 直紀	東京工芸大学からくり工房
11:40	CA11	とんかつ	坂本 匠杜	東京工芸大学からくり工房
11:44	CA12	研三	佐藤 俊太朗	国際高専ハンズオン部
11:48	CA13	かちかち	畠中義基	国際高専ハンズオン部
11:52	CA14	ぺらぺら	井上 武虎	国際高専ハンズオン部
11:56	CA15	c4rne1iaN	船田 健悟	Mice OB/R4t5
12:00	CA16	雪風８	中島 史敬	
12:04	CA17	YA5 IKAROS	荒井 優輝	からくり工房 A:Mac
12:08	CA18	x9	瀬谷 勇太	OOEDO SAMURAI
12:12	CA19	Elmeth	宇都宮 正和	D-The-Star
12:16	CA20	華金＋	浅川 英慶	Ex-machina

昼休憩（～ 14：00）

予想時刻	出走順	ロボット名	参加者名	所　属
14:00	CA21	ラズピコマウス C	鈴木 秀和	東京工芸大学からくり工房
14:04	CA22	チキンマウス	佐藤 拓都	東京工芸大学からくり工房
14:08	CA23	オッズ 1000 倍マウス	Richardo Kevin	東京工芸大学からくり工房
14:12	CA24	Lalvandart	宮崎 淳	東京工芸大学からくり工房
14:16	CA25	ＴＹＵ三郎・改	小川 靖夫	
14:20	CA26	Sigma III-b	Goddard Siegmund	RoboG
14:24	CA27	かきつばた	関原 武志	Blue Cheese
14:28	CA28	緑風二二式	浅見 健	帝国計算器
14:32	CA29	道標 現	標 祥太郎	OOEDO SAMURAI / 早稲田大学 WMMC
14:36	CA30	もち２号	猪妻 あい	大阪電気通信大学 自由工房
14:40	CA31	むた	藤森 理乃花	大阪電気通信大学 自由工房
14:44	CA32	乗り越エ～ル	久保木 駿	大阪電気通信大学 自由工房
14:48	CA33	仙人掌２	武田 聖矢	大阪電気通信大学 自由工房
14:52	CA34	SCORPION	八木 俊磨	大阪電気通信大学 自由工房
14:56	CA35	てくてくねずみ３	合田 直史	大阪電気通信大学 自由工房
15:00	CA36	chipstar	竹内 智亮	大阪電気通信大学 自由工房
15:04	CA37	響	山口 拓也	大阪電気通信大学 自由工房
15:08	CA38	嶺上開花	張 若塵	日本電子専門学校電子応用工学科

クラシックマウス競技　B 競技台（11：00 ～）

予想時刻	出走順	ロボット名	参加者名	所　属
11:00	CB01	サンダーボルト	小野 真吾	東京工芸大学からくり工房
11:04	CB02	やっぱ拾ったマウスは弱い	大塚 万聖	東京工芸大学からくり工房
11:08	CB03	キャッスルゴレム	佐藤 凜	東京工芸大学からくり工房
11:12	CB04	KM-2	山内 理徳	東京工芸大学からくり工房
11:16	CB05	リゾートしらかみ青池	千田 圭一郎	東京工芸大学からくり工房
11:20	CB06	ぜんしんよく（全身浴）BU2	いとう ひさし	
11:24	CB07	noritamouse	黒須 紀行	
11:28	CB08	佐野工ボーイ６	豊嶋 義隆	大阪府立佐野工科高等学校
11:32	CB09	RT ピコノッポ	山下 太介	TeamATE
11:36	CB10	Tk-01 Pi:Co3 Hevy	徳丸 信介	TeamATE
11:40	CB11	アカネコ	森田 拓実	オートメーション研究部
11:44	CB12	マイクロハム太郎	吉田 順	DTS インサイト
11:48	CB13	unblur	余村 亮	ソラド株式会社
11:52	CB14	クラミドモナス	宮林 裕香	前川製作所
11:56	CB15	段差が苦手	寺田 直人	前川製作所
12:00	CB16	とても強い子	野明 智也	前川製作所
12:04	CB17	移動ネズミ Ver.2	高橋 幹人	前川製作所
12:08	CB18	YMmouse_typeB	森 優輝	株式会社アールティ
12:12	CB19	ぴこぴこ	佐藤 大亮	株式会社アールティ
12:16	CB20	H2R-classic	林 立樹	株式会社アールティ
12:20	CB21	Salty マウス	塩谷 昌行	株式会社アールティ
12:24	CB22	鉄鼠	中川 範晃	株式会社アールティ
12:28	CB23	板 Pi:Co	青木 政武	アールティマウス部

クラシックマウス　A 競技台（後半）

予想時刻	出走順	ロボット名	参加者名	所　属
15:12	CA39	メガエレファント改 B2 型	松原 広樹	日本電子専門学校電子応用工学科
15:16	CA40	センゴクエース	郷謙輔	日本電子専門学校電子応用工学科
15:20	CA41	StarRober	WANG JIN	日本電子専門学校電子応用工学科
15:24	CA42	B 級 Peafowl	山田 忠勝	日本電子専門学校電子応用工学科
15:28	CA43	Argo	荒川 航輝	早稲田大学 WMMC
15:32	CA44	Viper	今西 優登	早稲田大学 WMMC
15:36	CA45	NYN 号	青山 遼太郎	早稲田大学 WMMC
15:40	CA46	Ca.161	長崎 悠歩	早稲田大学 WMMC
15:44	CA47	機体	玉井千尋	早稲田大学 WMMC
15:48	CA48	korallion	山後 勇斗	早稲田大学 WMMC

マイクロマウス競技出走順表
（*Micromouse Contest*）

マイクロマウス競技　セミファイナル（11:00 ～）

予想時刻	出走順	ロボット名	参加者名	所　属
11:00	MS01	DURANDAL	笹谷 禎伸	からくり工房 A:Mac
11:04	MS02	Exia7th	平松 直人	D_structions/Mice OB
11:08	MS03	fjt	飯室 和也	Cheese
11:12	MS04	Git 厨	佐藤 玲於	reRo
11:16	MS05	rhg	市川 創也	OOEDO SAMURAI
11:20	MS06	lapis	正元 淳也	京都コンピュータ学院 制御通信部 CINCS
11:24	MS07	HamHam	鍬形 篤史	株式会社アールティ
11:28	MS08	Junk HM	川上 靖次	アールティマウス部
11:32	MS09	No name 1	合田 直史	大阪電気通信大学 自由工房
11:36	MS10	No name3	武田 聖矢	大阪電気通信大学 自由工房
11:40	MS11	NSD21	西田 一貴	埼玉県立新座総合技術高等学校
11:44	MS12	NSG21	大内 萌々華	埼玉県立新座総合技術高等学校
11:48	MS13	ST19.3	山口 亨一	埼玉県立新座総合技術高等学校
11:52	MS14	Star Lapis	河奈 正太朗	オートメーション研究部
11:56	MS15	PicoMouse prototype	こうへい	国際高専ハンズオン部
12:00	MS16	ケタリング・パグ	中村仁大	並木中等 SRRG
12:04	MS17	ゆずぱんまん号	小林 柚太郎	並木中等 SRRG
12:08	MS18	佐野工 磯風	本田 亘	大阪府立佐野工科高等学校
12:12	MS19	佐野工カープン	羽賀 陽太	大阪府立佐野工科高等学校
12:16	MS20	佐野工マウス	瀧谷 柾晴	大阪府立佐野工科高等学校
12:20	MS21	えびアボカド 21	鯨井 慎也	法政大学電気研究会
12:24	MS22	公星	清水 裕太	法政大学電気研究会
12:28	MS23	電研２号	小原 直将	法政大学電気研究会
12:32	MS24	ヘマトクリット	秋田 悠里	とーふ OB
12:36	MS25	はんしんよく（半身浴）BU2	いとう ひさし	
12:40	MS26	歴史とは 50% ミックスジュース	長崎 悠歩	早稲田大学 WMMC
12:44	MS27	キャロル	佐藤 光汰朗	からくり工房 I.Sys
12:48	MS28	てんとう虫	佐野 太一	からくり工房 I.Sys
12:52	MS29	花丸	石脇 萌	からくり工房 I.Sys
12:56	MS30	robokun	松岡 龍之介	
13:00	MS31	type3	濵砂 智	
13:04	MS32	Thrush Ver.STM	岸本 匠	

マイクロマウス競技　ファイナル（13：30 ～）

予想時刻	出走順	ロボット名	参加者名	所　属
13:30	MM01	KERISE v4	大貫 椋太郎	Blue Cheese
13:38	MM02	ぷちぷち３号	鱒渕 祥司	アニキと愉快な仲間たち
13:46	MM03	Ace	赤尾 健太	Ex-machina
13:54	MM04	Entrance	木村 威	早稲田大学 WMMC
14:02	MM05	ion	大嶽 結衣	Mice OB
14:10	MM06	20HF-01	早川 大輝	
14:18	MM07	HM-2020 改	西崎 伸吾	厚木ロボット研究会
14:26	MM08	サポンセ	麻生 英寿	reRo
14:34	MM09	班渠２	佐藤 翔	株式会社アールティ
14:42	MM10	Spangle v3.1	徳永 弦久	極東技術結社
14:50	MM11	ロング１９号機	小峰 直樹	

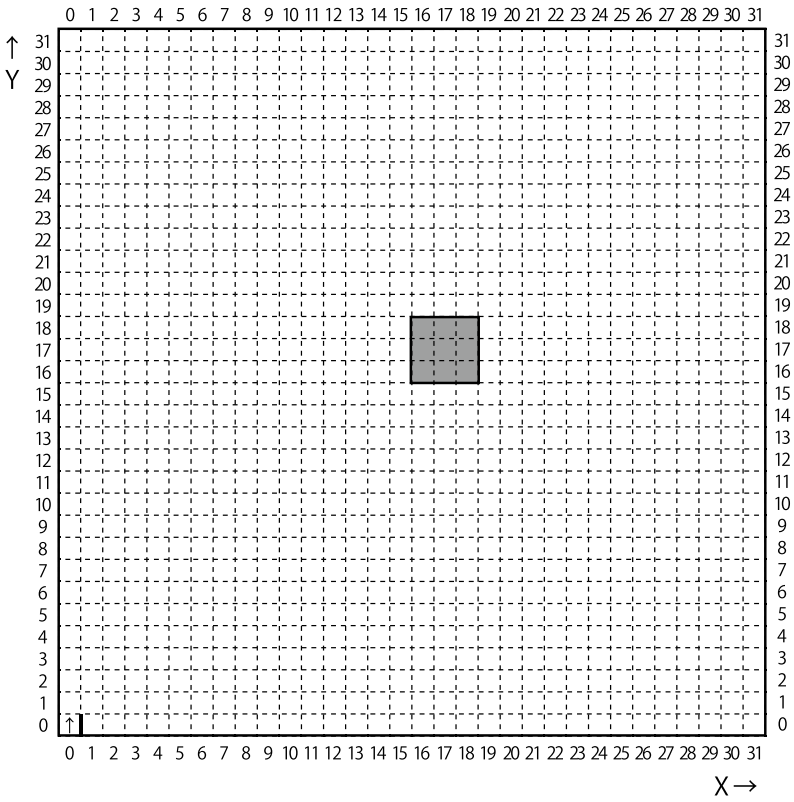
予想時刻	出走順	ロボット名	参加者名	所　属
14:58	MM12	trrkuwaganon	高橋良太	D-The-Star
15:06	MM13	ARROWHEAD	須賀 裕文	D-The-Star
15:14	MM14	Sylphy Force	古川 大貴	D-The-Star
15:22	MM15	しゅべるま～じゅにあ v2.3	今井 康博	D-The-Star
15:30	MM16	こじまうす 12	小島 宏一	
15:38	MM17	x10	瀬谷 勇太	OOEDO SAMURAI
15:46	MM18	Fusion	山下 浩平	
15:54	MM19	赤い彗星 2.1	宇都宮 正和	D-The-Star
16:02	MM20	Fantom3rd	松井祐樹	D-The-Star

マイクロマウス競技：ゴール領域＆競技時間
(Micromouse Contest : Goal position & Time)

第 42 回全日本大会・マイクロマウス競技ファイナル / セミファイナルについて
マイクロマウス競技：迷路サイズ・ゴール位置・競技時間は以下の通りになります

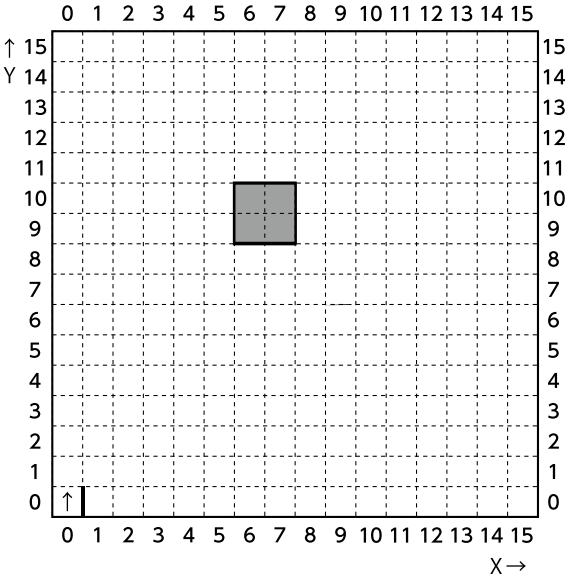
MM 全日本大会 マイクロマウス競技 ファイナル

迷路の大きさ：　32 区画 ×32 区画
ゴール領域座標：(16,16) - (18,18)
ゴール領域：　3×3 区画
ゴール領域内の柱：　存在しない
持ち時間：　10 分



MS 全日本大会 マイクロマウス競技 セミファイナル

迷路の大きさ：　16 区画 ×16 区画
ゴール領域座標：(6,9) - (7,10)
ゴール領域サイズ：　2×2 区画
ゴール領域内の柱：　存在しない
持ち時間：　5 分



競技規定集 *Contest rule book*

公益財団法人ニューテクノロジー振興財団マイクロマウス委員会

マイクロマウス競技規定

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

1. マイクロマウスに関する規定

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

2. 迷路に関する規定

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

3. 競技に関する規定

3-1　マイクロマウスが始点から終点への走行に要した最短の時間をそのマイクロマウスの迷路通過時間記録とする。マイクロマウス競技においては迷路通過時間記録および最短時間達成までの過程ならびにその間の自律性を評価する。
3-2　操作者は迷路が公開された後で迷路に関する情報をマイクロマウスに入力してはならない。また競技中にスイッチ操作等で、迷路に関する情報を修正、あるいは部分的に消去することはできない。
3-3　迷路の走行は、毎回始点より開始し、始点に戻った時点あるいは 2 秒以上停止、もしくはマイクロマウスの走行中止が認められた時点で終了する。
3-4　マイクロマウスが始点に戻り、自動的に再スタートする場合、始点において 2 秒以上停止しなければならない。
3-5　操作者は、競技委員長の指示または走行中止の許可がない限り走行中のマイクロマウスに触れてはならない。競技委員長は、あきらかに走行に異常が認められた場合、走行中止の申し出を認める。また、それ以外の走行中止の申し出については、迷路に関する記憶をすべて消去することを条件に認める。
3-6　マイクロマウスの持ち時間は最大 10 分間として競技会ごとに定める。この間原則的に５回までの走行をすることができる。
3-7　マイクロマウスの床面より 2.5cm 以内の部分が全て終点領域に入ったとき、そのマイクロマウスは迷路を通過したと認められる。ただし、迷路の通過時間の測定は、始点のセンサがマイクロマウスをセンスしてから、終点領域の入り口のセンサが同マウスをセンスする間を計測する。
3-8　競技場の照明、温度、湿度は通常の室内環境とする。照明の調節に関する申し出は受け付けられない。
3-9　競技委員長は、必要と認められた場合、操作者に対しマイクロマウスについての説明を求めることができる。また競技委員長の判断で走行の中止、または失格の宣言その他必要な措置を講ずることができる。
3-10　競技の表彰内容および評価基準は競技会ごとに定める。

[注意]

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

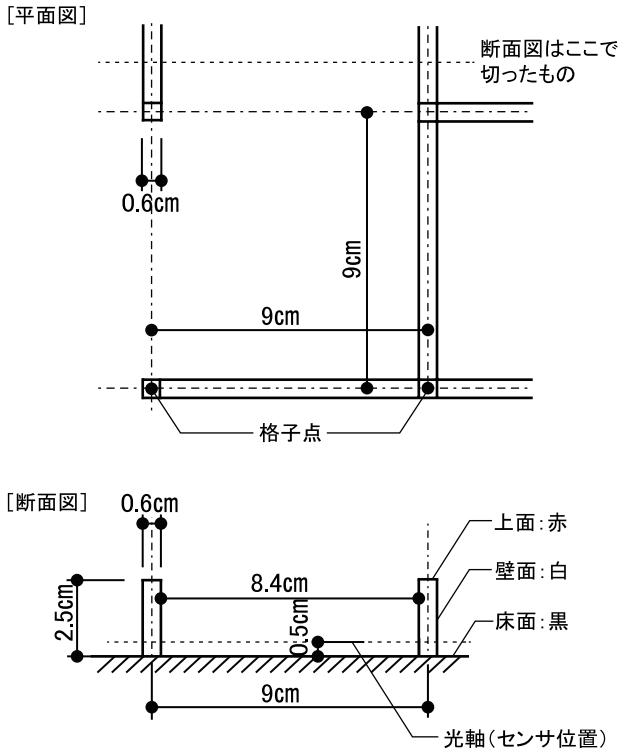


図 1　迷路の構造

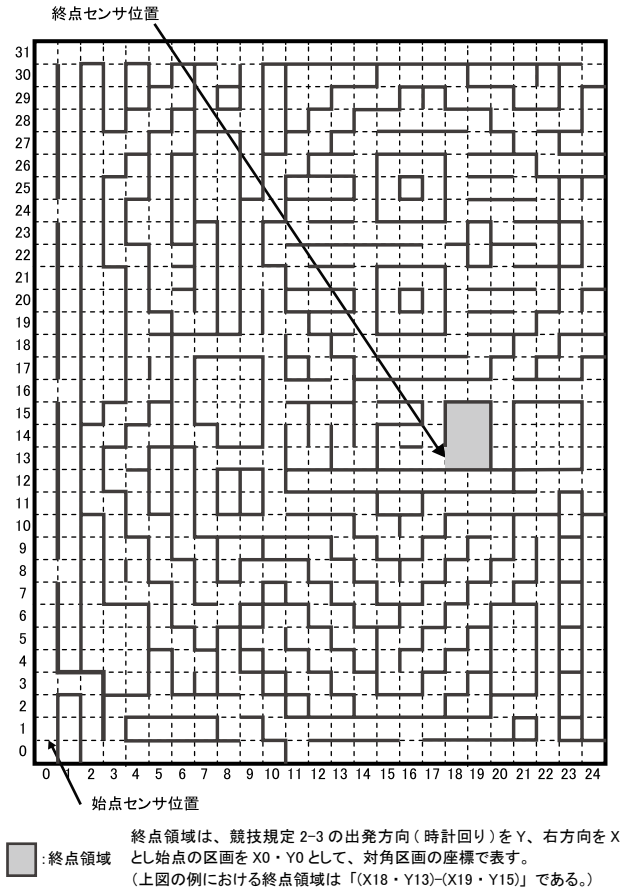


図 2　センサ位置と終点領域 (例)

マイクロマウス競技　全日本大会の運営に関する注意事項

1．全日本大会マイクロマウス競技の出場資格について

全日本大会のマイクロマウス競技に出場できるのは、その年度の各地区大会（学生大会・認定大会含む）のマイクロマウス競技の完走記録保持者（ランキングポイント保持者）とします。ただし、特に地区大会への参加が難しい場合（外国からの参加者等）の出場資格については Web 等で告知します。

2．参加登録台数制限について

マイクロマウス競技における同一製作者による参加登録可能台数は１台のみとします。

3．ロボットの操作について

ロボットの操作者は、その製作者あるいは製作グループの代表者とします。

4．競技中のバッテリー交換

競技中のバッテリー交換は一切禁止します。

5. マイクロマウス競技ファイナル／セミファイナルについて

競技への出場ロボットが運営可能な台数を超えた場合は、地区大会等の結果に従ってファイナリストを選考し、そのファイナリストにより競技（これをファイナルと呼びます）を行います。また、ファイナリストに選ばれなかった出場者（出場資格のある者に限る）は、異なる迷路で競技（これをセミファイナルと呼びます）を行います。

6．競技台について

ファイナルは最大 32 × 32 迷路で行い、セミファイナルは、より小さな迷路 (2018 年度は 16 × 16 迷路を予定) で行います。

7．持ち時間及び走行回数について

ファイナルは、持ち時間 10 分／走行回数 5 回で競技を行い、セミファイナルは、持ち時間５分／走行回数５回で競技を行います。

8．競技会場の照明環境とフラッシュ撮影等について

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

(1) 照明環境について

上記の精神に則り、競技会が開催される通常の照明環境で実施します。

(2) フラッシュ撮影等について

ファイナルにつきましては、客席からのフラッシュ撮影は禁止されません。ただし、ファイナル以外の競技のフラッシュ撮影は遠慮してもらう様会場にてアナウンスします。 なお、ビデオ、カメラのオートフォーカスには、赤外線が使われているものもありますが、これについては、ロボット自身の対策を期待します。

9．ファイナル中の預り制度

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

10. 事前の情報アナウンスについて

迷路全体の大きさ、終点領域の位置や大きさについては、原則開催日の２ヶ月前に発表します。

マイクロマウス競技　全日本大会評価基準と表彰内容

表彰者	評価基準
ベストマウサー	１回目のスタートから最初に操作者がロボットに触れた時までの最短完走時間を記録したマ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製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

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

マイクロマウス競技　全日本大会表彰内容

ベストマウサー	賞状
優勝	賞状、研究奨励金 20 万円
２位	賞状、研究奨励金 10 万円
３位	賞状、研究奨励金 ５万円
４位	賞状、研究奨励金 ３万円
５位	賞状、研究奨励金 ２万円
６位	賞状、研究奨励金 １万円
自律賞	賞状、研究奨励金 ５万円
ニューテクノロジー賞	賞状
フレッシュマン特別賞	賞状
ベストジュニア賞	賞状
特別賞	賞状
企業賞	賞状（副賞が授与される場合があります）

※この他、受賞者は記念品等が贈られることがあります。また参加者全員に参加賞が贈られます。

クラシックマウス競技規定

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

1. マイクロマウスに関する規定

1-1 マイクロマウスは自立型でなければならない。燃焼を利用したエネルギー源は許されない。

1-2 マイクロマウスは、競技中に操作者により、ハードウェアおよびソフトウェアの追加、取りはずし、交換、変更を受けてはならない。ただし、軽微な修理・調整は許される。
なお、特に必要と認められた競技会については、全く同一仕様のバッテリーの交換は許されることがある。

1-3 マイクロマウスは迷路内に本体の一部を放置してはならない。

1-4 マイクロマウスは迷路の壁を飛び越し、よじのぼり、傷つけ、あるいは壊してはならない。

1-5 マイクロマウスの大きさは、その床面への投影が１辺 25 ｃmの正方形に収まらなければならない。走行中に形状が変化する場合も、常にこの制限を満たしていなければならない。ただし、高さの制限はない。

2. 迷路に関する規定

2-1 迷路の壁の側面は白、壁の上面は赤、床面は黒とする。迷路の走行面は、木材に黒のつや消しの塗料が塗付されているものとする。ただし、始点の区画及び終点領域の区画の壁の上面は黄色とする。

2-2 迷路は 18 ｃm× 18 ｃmの単位区画から構成され、全体の大きさは 16 × 16 区画とする。区画の壁の高さは５ｃm、厚さは 1.2 ｃmとする。（図１参照）

2-3 迷路の始点は、四隅のいずれかにあり、時計回りに出発する。終点は中央の４区画とする。

2-4 各単位区画の四隅にある 1.2 ｃm× 1.2 ｃmの小正方形部分を格子点と呼ぶ。終点の中央を除いたすべての格子点には少なくとも１つの壁が接している（図１参照）。また、迷路全体の外周の壁は全て存在する（図１、図２参照）。

3. 競技に関する規定

3-1 マイクロマウスが始点から終点への走行に要した最短の時間をそのマイクロマウスの迷路通過時間記録とする。マイクロマウス競技においては迷路通過時間記録および最短時間達成までの過程ならびにその間の自律性を評価する。

3-2 操作者は迷路が公開された後で迷路に関する情報をマイクロマウスに入力してはならない。また競技中にスイッチ操作等で、迷路に関する情報を修正、あるいは部分的に消去することはできない。

3-3 迷路の走行は、毎回始点より開始し、始点に戻った時点あるいは２秒以上停止、もしくはマイクロマウスの走行中止が認められた時点で終了する。

3-4 マイクロマウスが始点に戻り、自動的に再スタートする場合、始点において２秒以上停止しなければならない。

3-5 操作者は、競技委員長の指示または走行中止の許可がない限り走行中のマイクロマウスに触れてはならない。競技委員長は、あきらかに走行に異常が認められた場合、走行中止の申し出を認める。また、それ以外の走行中止の申し出については、迷路に関する記憶をすべて消去することを条件に認める。

3-6 マイクロマウスは７分間の持ち時間を有し、この間５回までの走行をすることができる。ただし、特に必要と認められた競技会については、持ち時間を５分、走行回数を５回とすることがある。

3-7 マイクロマウスの床面より５ｃm以内の部分が全て終点の区画に入ったとき、そのマイクロマウスは迷路を通過したと認められる。ただし、迷路の通過時間の測定は、始点のセンサがマイクロマウスをセンスしてから、終点のセンサが同マウスをセンスする間を計測する。

3-8 競技場の照明、温度、湿度は通常の室内環境とする。照明の調節に関する申し出は受け付けられない。

3-9 競技委員長は、必要と認められた場合、操作者に対しマイクロマウスについての説明を求めることができる。また競技委員長の判断で走行の中止、または失格の宣言その他必要な措置を講ずることができる。

3-10 競技の表彰内容及び評価基準は競技会ごとに定める。

[注意]

1. 競技中にプログラムのローディングおよびＲＯＭの交換を行なうことは許されない。また、競技中にマイクロマウスを本体とは独立した開発装置やコンソールボックスと接続してプログラム実行に関する指示を与えることも許されない。

2. 競技中にタイヤについた埃やごみ等を、粘着テープ等で除去することは許されるが、摩擦力を増やすために、溶剤等を使用してはならない。

3. マイクロマウスは各走行において終点到着後も、さらに迷路の探索を続けることができる。この場合、始点から初めて終点に達するまでの時間を記録とする。

4. マイクロマウスが始点に戻った後２秒以内に再スタートした場合、次回の走行を開始したとみなされるが、その走行の計時記録は無効とする。

5. 調整等のため、走行時を除いて迷路の始点の区画以外にマイクロマウスを置いてはならない。

6. マイクロマウスの寸法について
マイクロマウスの下部構造の大きさは、1-5 の規定にかかわらず、迷路の大きさによる制限を受ける。

7. 迷路について
迷路は常識的な工作精度で製作されるため、ある程度の寸法の誤差が生じることがある。また、迷路を組換え可能とするため、壁および床面には１mm程度の隙間あるいは段差が生じることがある。また、色ムラ、変色、汚れなどがある場合がある。

8. 始点・終点のセンサについて
種類：透過型光電センサ
　　光軸は水平であり、床面より１ｃmの高さにある（図１参照）。
位置：・始点のセンサ 始点の区画と次の区画との境
　　・終点のセンサ 終点の入口部分（図２参照）

9. 迷路の終点となる４区画内には壁や柱は存在しない。

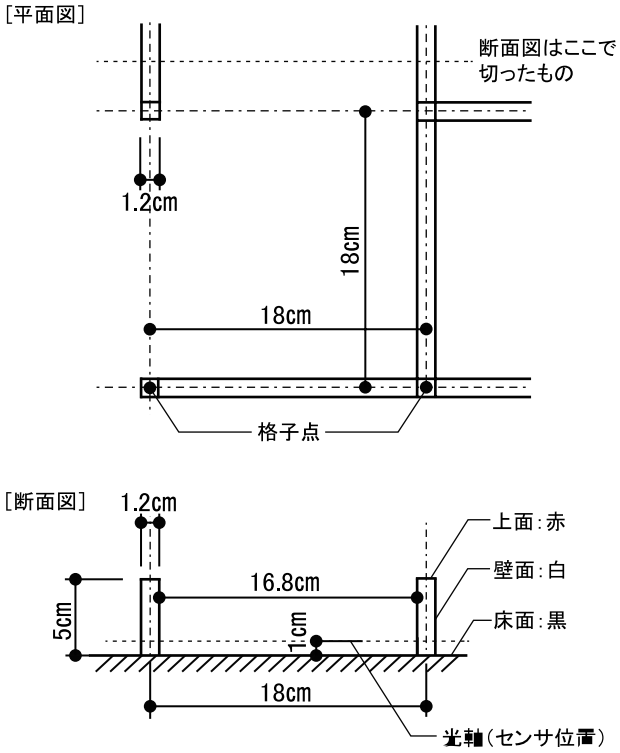


図 1　迷路の構造

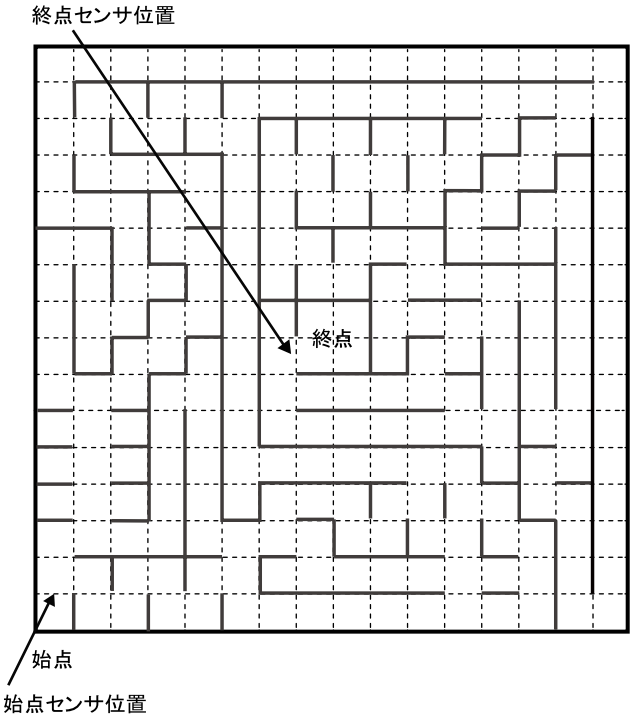


図 2 センサ位置と終点領域（例）

クラシックマウス競技　全日本大会の運営に関する注意事項

１．全日本大会クラシックマウス競技の出場資格について

全日本大会のクラシックマウス競技に出場できるのは、その年度の各地区大会（学生大会・認定大会含む）のクラシックマウス競技の完走記録保持者（ランキングポイント保持者）とします。ただし、特に地区大会への参加が難しい場合（外国からの参加者等）の出場資格については Web 等で告知します。

２．参加登録台数制限について

クラシックマウス競技における同一製作者による参加登録可能台数は一台のみとします。

３．ロボットの操作について

ロボットの操作者は、その製作者あるいは製作グループの代表者とします。

４．競技中のバッテリー交換

競技中のバッテリー交換は一切禁止します。

５．持ち時間及び走行回数について

クラシックマウス競技は、持ち時間５分／走行回数５回で競技を行います。

６．競技会場の照明環境とフラッシュ撮影等について

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

(1) 照明環境について

上記の精神に則り、競技会が開催される通常の照明環境で実施します。

(2) フラッシュ撮影等について

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

７．競技台について

競技への出場ロボットが一台の競技台で運営可能な台数を超えた場合は、同一仕様と見なされる複数の競技台により競技を実施することがあります。なお、この場合、競技台環境の違いによる異議申立ては一切受け付けられません。

クラシックマウス競技　全日本大会評価基準と表彰内容

表彰者	評価基準
優勝～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製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

※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。

クラシックマウス競技　全日本大会表彰内容

優勝	賞状、研究奨励金５万円
２位	賞状、研究奨励金３万円
３位	賞状、研究奨励金２万円
自律賞	賞状、研究奨励金２万円
ニューテクノロジー賞	賞状
フレッシュマン特別賞	賞状
ベストジュニア賞	賞状
特別賞	賞状
企業賞	賞状（副賞が授与される場合があります）

※この他、受賞者は記念品等が贈られることがあります。また参加者全員に参加賞が贈られます。

ロボトレース競技規定

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

1. ロボトレーサに関する規定

1-1　ロボトレーサは自立型でなければならない。スタートの操作を除き、有線、無線を問わず外部からの一切の操作を行ってはならない。

1-2　ロボトレーサは、競技中に操作者により、ハードウェアおよびソフトウェアの追加、取り外し、交換、変更を受けてはならない。ただし、軽微な修理・調整は許される。

1-3　ロボトレーサの大きさは全長 25cm、全幅 25cm、全高 20cm 以内でなければならない。

1-4　ロボトレーサは、接地力を増すための吸引機構を装備してはならない。

2. コースに関する規定

2-1 コースの走行面は黒色とし、コースは、幅 1.9cm の白色のラインで示された周回コースである。ラインの全長は 60m 以下とする。

2-2 ラインは、直線と円弧の組合せにより構成される。ラインは交差することがある。

2-3 ラインを構成する円弧の曲率半径は、10cm 以上とする。また、曲率変化点間の距離は 10cm 以上とする。

2-4 ラインが交差するとき、交差の角度は 90 度 ± 5 度とする。(図 1 参照) ラインが交差する点の前後 25cm は、ラインは直線とする。

2-5 スタートラインおよびゴールラインを周回コースの直線部分に置く。ゴールラインは、スタートラインの後方 1m に置く。ラインの進行方向右側のスタートラインとゴールライン上には、それぞれスタートマーカーとゴールマーカーが定められた位置に貼付される。(図 2、3 参照)

2-6 スタートラインとゴールラインの間のラインの中心から左右それぞれ 20cm の領域をスタート・ゴールエリアと呼ぶ。また、スタートラインとゴールライン上には、それぞれスタートゲートとゴールゲートが置かれる。スタートゲートとゴールゲートの内のりは幅 40cm、高さ 25cm とする。

2-7 スタートラインとゴールラインの前後 25cm のラインは直線とする。

2-8 ラインの曲率が変化する地点には、進行方向左側の定められた位置にコーナーマーカーが貼付される。(図 4 参照)

2-9 コースの走行面は通常水平とするが、部分的には最大 5 度の傾斜がある場合があるものとする。

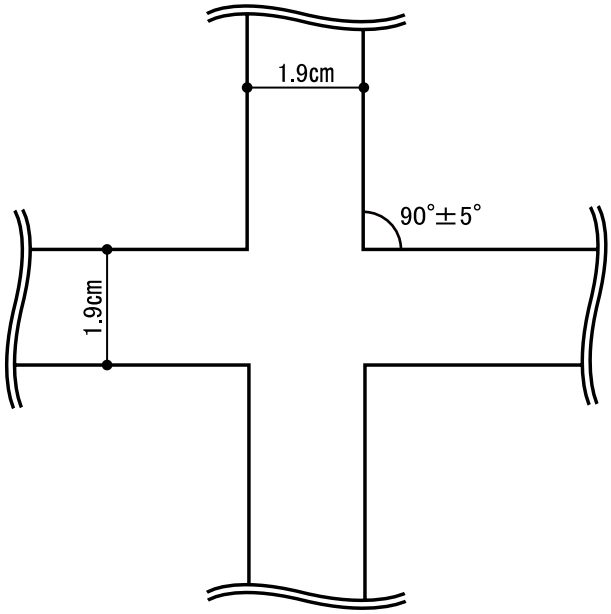


図1　交差点

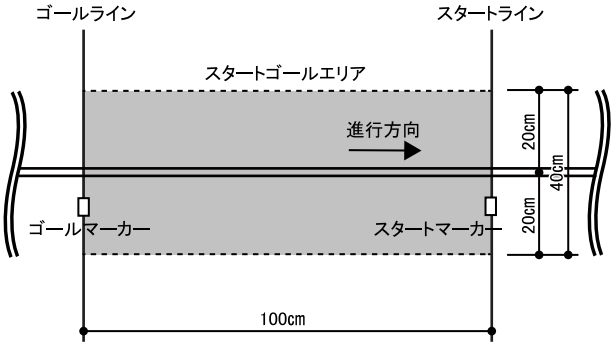


図 2　スタート・ゴールエリア付近

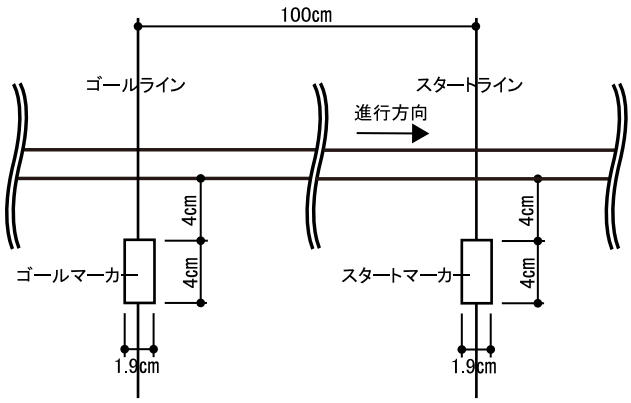


図 3　スタート・ゴールマーカー

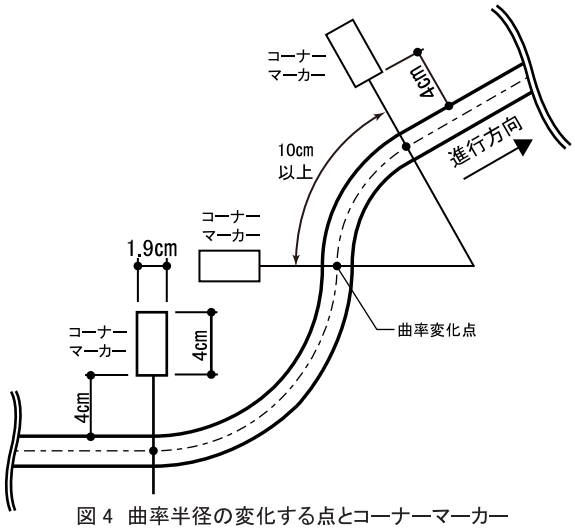


図 4　曲率半径の変化する点とコーナーマーカー

3. 競技に関する規定

3-1　ロボトレーサは、本体の床面への投影が常にコースを示すライン上にあるように走行する。走行中のロボトレーサ本体がライン上から完全に離れた場合をコースアウトとする。

3-2　ロボトレーサは、3 分間の持ち時間を有し、この間 3 回までの走行をすることができる。

3-3　走行は、毎回、コース上に定められたスタート・ゴールエリア内より指定された方向に対して開始するものとする。

3-4　ロボトレーサは周回走行後、スタート・ゴールエリア内に自動停止し、かつ 2 秒以上停止しなければならない。

3-5　ロボトレーサが各回の周回走行に要した時間のうち、最も短い時間を、そのロボトレーサの周回走行時間記録とする。

3-6　周回走行時間の測定はスタートライン上のセンサがロボトレーサの本体の一部をセンスしてから、ゴールライン上のセンサが同じロボトレーサの本体の一部をセンスする間を計測する。ただし、ロボトレーサの本体の全てがゴールラインを通過しなければ、計測された周回走行時間は記録として認められない。

3-7　ロボトレーサが周回走行中に、コースアウトした場合、もしくは 2 秒以上停止した場合、その走行が終了したものとする。

3-8　操作者はコースが公開された後でコースに関する情報をロボトレーサに入力してはならない。また競技中にスイッチ操作等で、コースに関する情報を修正、あるいは部分的に消去することはできない。

3-9　操作者は競技委員長の指示、または走行中止の許可がない限り走行中のロボトレーサに触れてはならない。競技委員長は、ロボトレーサが走行不能となった場合、走行中止の申し出を認める。

3-10　競技場の照明、温度、湿度は通常の室内環境とする。照明の調整に関する申し出は受け付けられない。

3-11　競技委員長は必要と認めた場合、操作者に対してロボトレーサについての説明を求めることができる。また、競技委員長の判断で走行の中止、または失格の宣言その他必要な措置を講ずることができる。

3-12　競技の表彰内容及び評価基準は競技会ごとに定める。

[注意]

1.　競技中にプログラムのローディングおよび ROM 交換を行うことは許されない。また、競技中にロボトレーサを、本体とは独立した開発装置やコンソールボックスと接続して、プログラム実行に関する指示を与えることも許されない。

2.　競技中にタイヤについた埃やごみ等を、粘着テープ等で除去することは許されるが、摩擦力を増やすために、溶剤等を使用してはならない。

3.　スタート操作の後、スタートラインに達する前に、停止またはコースアウトした場合は、1 回の走行とみなす。

4.　ロボトレーサが周回走行を行い、ゴールラインを通過してもスタート・ゴールエリア内に自動停止しなければ、その回の走行記録は無効とする。

5.　調整等のため、走行時を除いて、スタートゴールエリア以外にロボトレーサを置いてはならない。

6.　コースは、曲率の変化する円弧が連続する場合もある (図 4 参照)。

7.　ロボトレース競技のコース面は、木材に黒のつや消し塗料が塗布されており､ラインは白のビニールテープ (及びそれに準じるもの) を使用する。走行面は極力平らとなるようフィールドを製作するが、工作・設置の精度により、1mm 程度の段差が生じることが有る。また、路面のグリップに関する申し出は受け付けられない。

8.　スタートライン及びゴールライン上のセンサについて (図 5 に示されている)

種類 : 透過型光電センサ

光軸は水平であり、床面より約 1cm の高さにある。

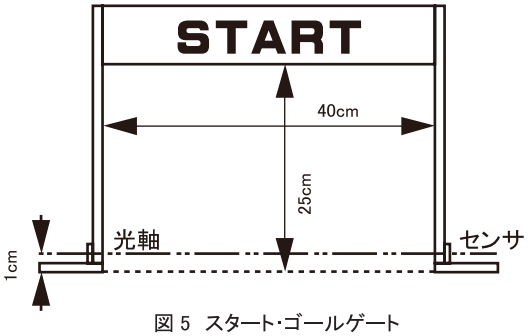


図 5　スタート･ゴールゲート

ロボトレース競技　全日本大会の運営に関する注意事項

１．全日本大会ロボトレース競技の出場資格について
全日本大会のロボトレース競技に出場できるのは、その年度の各地区大会（学生大会・認定大会含む）のロボトレース競技の完走記録保持者（ランキングポイント保持者）とします。ただし、特に地区大会への参加が難しい場合（外国からの参加者等）の出場資格については Web 等で告知します。

２．参加登録台数制限について
ロボトレース競技における同一製作者による参加登録可能台数は１台のみとします。

３．ロボットの操作について
ロボットの操作者は、その製作者あるいは製作グループの代表者とします。

４．競技中のバッテリー交換
競技中のバッテリー交換は一切禁止します。

５．持ち時間及び走行回数について
ロボトレース競技は、持ち時間３分／走行回数３回で競技を行います。

６．競技会場の照明環境とフラッシュ撮影等について
主催側としては限られた環境でしか動かないロボットではなく、極力あらゆる環境で動くロボットの登場を期待することを基本精神としています。

(1) 照明環境について
上記の精神に則り、競技会が開催される通常の照明環境で実施します。

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

ロボトレース競技　全日本大会評価基準と表彰内容

表彰者	評価基準
優勝～６位	周回最短走行時間の短さを評価
ニューテクノロジー賞	新しい要素技術・コンセプトに積極的に取り組み、技術的可能性をひろげたものを評価
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ものを評価
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。

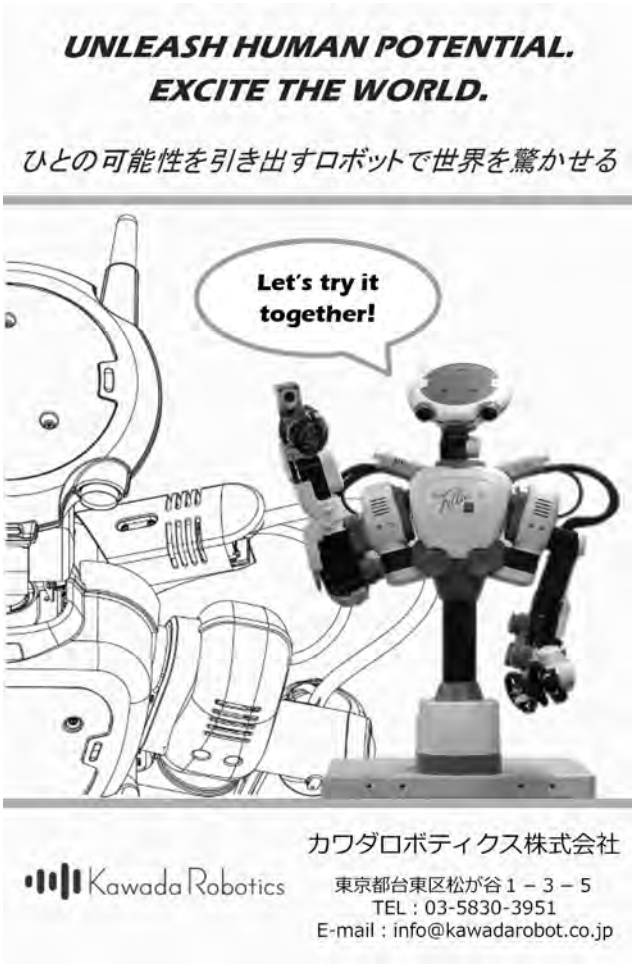
ロボトレース競技　全日本大会表彰内容

優勝	賞状、研究奨励金 10 万円
2 位	賞状、研究奨励金 5 万円
3 位	賞状、研究奨励金 3 万円
4 位	賞状、研究奨励金 1 万円
5 位	賞状、研究奨励金 1 万円
6 位	賞状、研究奨励金 1 万円
ニューテクノロジー賞	賞状
ベストジュニア賞	賞状
特別賞	賞状
企業賞	賞状（副賞が授与される場合があります）

※この他、受賞者に記念品等が贈られることがあります。また参加者全員に参加賞が贈られます。

BECKHOFF
New Automation Technology

ベッコフオートメーション株式会社
〒231-0062 横浜市中区桜木町1-1-8 日石横浜ビル18F
Tel : 045-650-1612　Email : info@beckhoff.co.jp
URL : www.beckhoff.co.jp



Kawada Robotics

カワダロボティクス株式会社
東京都台東区松が谷１－３－５
TEL：03-5830-3951
E-mail：info@kawadarobot.co.jp

DC マイクロドライブのグローバルリーダー：ファウルハーバー

FAULHABER

DCマイクロドライブをお探しなら
↓↓↓↓↓↓

Photo by MASATAKE AOKI

高性能ブラシレス・フラットモータ
2214...BXTR 二基搭載モデル

● 日本輸入総代理店：新光電子株式会社

www.shinkoh-faulhaber.jp

● アカデミックチャレンジ実施中！

子供たちに夢と希望を！
そしてモノ作りの大切さと素晴らしさを！伝えて行きます。

ロボットゆうえんち

↓ホームページはこちらから↓

株式会社MANOI企画/ロボットゆうえんち
住所：神奈川県厚木市中町2-12-15アミューあつぎ３F
営業時間：10：00～20：00　TEL：046-225-5210

WHAT IF
もしロボットがあなたの
同僚になれるとしたら?

Where what if becomes what is.
アナログ・デバイセズ株式会社 analog.com/jp

ANALOG DEVICES
AHEAD OF WHAT'S POSSIBLE™

Discover the best
Pentel

文房具や画材など、世界中のぺんてる製品を生産する設備のほとんどは自社で手掛けたものです。ぺんてるは、“機械、電気、電子”の技術を持ったエンジニアの匠を生かし、生産設備の製造販売、電子機器製品や化成品のOEM事業を行っています。

文房具は、
機械、電気、電子で
出来ている。

くわしくは
“もうひとつのぺんてる”
ウェブサイトへ
mouhitotsuno.pentel.co.jp

ぺんてる株式会社 新規事業本部 機設部 〒340-0017 埼玉県草加市吉町4-1-8 TEL:048-928-7917

MTL

MTLは超小型ロータリーエンコーダ
高精度DDモータのメーカです。

マイクロテック・ラボラトリー株式会社
マイクロエンコーダ 検索
■本　社　〒252-0318　神奈川県相模原市南区上鶴間本町8-1-46　TEL.042-746-0123（代）　FAX.042-746-0960　E-mail:mtl@mtl.co.jp
ISO 9001認証 JQA-QM1935　ISO 14001認証 JQA-EM5919

MAYEKAWA

主催

公益財団法人ニューテクノロジー振興財団

後援

経済産業省、文部科学省、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

（協賛ランク順　五十音順）

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

株式会社
バンダイナムコホールディングス

MathWorks

株式会社ＹＤＫテクノロジーズ

アナログ・デバイセズ株式会社

ぺんてる株式会社

マイクロテック・ラボラトリー株式会社

株式会社前川製作所

ベッコフオートメーション株式会社
カワダロボティクス株式会社　新光電子株式会社　株式会社MANOI企画

賞品提供各社

株式会社アールティ　アナログ・デバイセズ株式会社
オリエンタルモーター株式会社　新光電子株式会社
アダマンド並木精密宝石株式会社

＜主催団体連絡先＞
公益財団法人ニューテクノロジー振興財団
〒 101-0021 東京都千代田区外神田 3-2-9
末広ビル 3F
TEL：03-5295-2060
URL：http://www.ntf.or.jp/
Email：mouse@ntf.or.jp

運営協力

2022国際ロボット展
INTERNATIONAL ROBOT EXHIBITION 2022

お客様のお役に立つために出来ること
MATSUYAMA
松山工業株式会社

マイクロマウス・サポーターズ