

ロボットレース競技出走順表

出走番号	ロボット名	参加者名	所属
RT01	響 RT	山口 拓也	大阪電気通信大学 自由工房
RT02	すずつき	新谷 健太郎	大阪電気通信大学 自由工房
RT03	ディープインパクト	佐久間 健太 中根 由希菜	セナ
RT04	マーモット	岩瀬 達彦 荒井 結菜	リスタート
RT05	ドラえもん	湯川 慎一	
RT06	Taruga06	黄 仁大	
RT07	linelight v2 beta	林 康平	京都コンピュータ学院 制御通信部 CINCS
RT08	CC_LTIV ~ Beetle ~	中江 友則	京都コンピュータ学院 制御通信部 CINCS
RT09	NCC-NA	中村 アトム	新潟コンピュータ専門学校
RT10	Model3	田中 洋輔	新潟コンピュータ専門学校
RT11	NCC-004	谷内田 茂成	新潟コンピュータ専門学校
RT12	NCC-KS	片山 昂	新潟コンピュータ専門学校
RT13	NCC-MT	皆川 翔希也	新潟コンピュータ専門学校
RT14	Beetle	竹田 知弘	電気通信大学ロボメカ工房
RT15	スタートロボ	佐藤 日向	湘南工科大学 ロボット研究部
RT16	SIT ゼロ in 湘南_2024	椎名 礼	湘南工科大学 ロボット研究部
RT17	D_lightningVer.1	稲垣 航成	東京工芸大学からくり工房
RT18	Allegro	佐藤 雅弥	東京工芸大学からくり工房
RT19	Sailfish	塩野 海人	東京工芸大学からくり工房
RT20	LRX-01	渡辺 勇斗	東京工芸大学からくり工房
RT21	Epsilon	高橋 尚亨	東京工芸大学からくり工房
RT22	夢羅	柴田 翔	東京工芸大学からくり工房
RT23	しめじ ver.2	篠原 比呂	東京工芸大学からくり工房
RT24	KZ-st2	畠山 和昭	埼玉県立新座総合技術高等学校
RT25	御嶽	大澤 諒次	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部
RT26	緑茶	田代 俊平	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部
RT27	みはや	野間 心颯	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部
RT28	しな GO	八巻 光寿	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科
RT29	トミ CAR	冨永 陸斗	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科
RT30	sansan	原田 優月	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科
RT31	ぐりこ	大井 彩奈	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科
RT32	ナックルダスター	柳田 拓海	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科
RT33	カブトムシ	森 遥人	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科
RT34	SayGo	鈴木 聖悟	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科
RT35	スクイード	高橋 優真	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科
RT36	Strawberry parfait	内野 迅	埼玉県立狭山工業高等学校電子機械科
RT37	RB01	伊藤 駿	大阪府立城東工科高校
RT38	きゃみ	神谷 秀輝	大阪府立城東工科高校
RT39	PicoTracer Neo	後藤 健吾	Freedom kOBo
RT40	SOLID	綿谷 良太	
RT41	Vision	須賀 裕文	D-The-Star
RT42	TR-2024CAM	西崎 伸吾	厚木ロボット研究会
RT43	トレ三郎	小川 靖夫	
RT44	AGVP2	清水 祐亮	からくり工房 A:Mac
RT45	RedSpecial	猪野 貴之	からくり工房 A:Mac
RT46	Falopitapami	Rodrigo Fuentes	GRUBB
RT47	ライントレーサーロボットキット(改)	黒川 旭	極東技術結社 鎌倉支部
RT48	RS116	遠藤隆記	極東技術結社
RT49	L1S	山下 浩平	
RT50	worlock2.5	山田 真	Ex-machina
RT51	美影 2. 9	中島 史敬	
RT52	SimpleTracer_NEXT	平井 雅尊	D-The-Star

出走番号	ロボット名	参加者名	所属
RT53	揚げたこ	荒川 拓海	
RT54	UnderBird_Extra_1.0	下鳥 晴己	zeRo / D-The-Star
RT55	バン	中 良介	reRo
RT56	TLR3	筒井 健翔	reRo
RT57	Angelo	河内 建汰郎	reRo
RT58	ART_2	松本 晴紀	reRo
RT59	hayabusa3.0	野村 駿斗	reRo
RT60	赫ノ武士	柳澤 孝平	reRo
RT61	APOLLON	藤澤 彰宏	

ロボットレース競技における賢さの評価基準追加とそれに伴う競技規則改定について

2023年度より、知能性と自律性を評価する枠組みとして、賢さに対する評価基準を新規設定しました。具体的な評価内容は本冊子のロボットレース競技全日本大会評価基準と表彰内容をご確認ください。

これに伴い、外力利用による接地力付加全般について機体設計に含めることを妨げないこととし、競技規定にあった以下の文言を削除しました。

「ロボットレーサは、接地力を増すための吸引機構を装備してはならない。」

ただし、タイヤへの粘着力付加等のコースを損傷する恐れのある行為については従前どおり禁止されていますので注意してください。

「ロボットレーサは、接地力を増すための過度な粘着力をタイヤ等に付加してはならない。」

タイヤの粘着力に起因するマーカー剥がれ等のコース損傷は、競技規定 3-11 に基づき失格となる可能性があります。競技者全員対象のタイヤの一律検査は実施しませんが、損傷発生時は審査員によるロボット確認を実施することがありますので、過度な粘着力を付加しないようご注意ください。

