

第46回全日本マイクロマウス大会

マイクロマウス

2025

MICROMOUSE



日時:2026年
2月21日(土)～
2月22日(日)

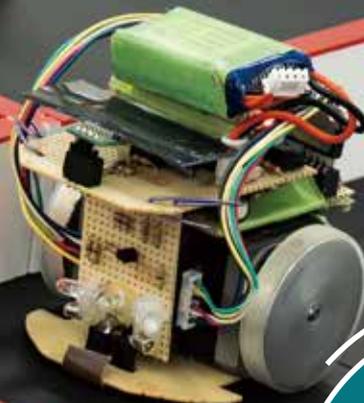
場所:
東京工芸大学
厚木キャンパス

MICRO MOUSE

ROBOTRACE

CLASSIC MOUSE

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
運営：全日本マイクロマウス大会実行委員会
運営協力：マイクロマウス・サポーターズ、ほか関連団体
後援：経済産業省、文部科学省、
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、
公益社団法人計測自動制御学会



ハードウェアエンジニアが、 日本で最も輝ける企業でありたい

つなげよう。
人は、もっと自由になれる。

私たちが住む世の中は、さまざまな要素によって構成されています。
人（個人・組織）・モノ・サービス・空間。

Bitkeyが創るのは、それらをデジタルとリアルで横断して
有機的に「つなげ」、スムーズで革新的な体験の可能性を
引き出すためのインフラです。

これらを社会に実装するためには、ハードウェアの力が
とても重要となります。

スタートアップでありながら、ハードウェアエンジニアに対して
最大限の敬意を持つ組織でありたいという想いから、
創業以来、働く環境や待遇、開発環境の進化に力を入れてきました。
「ハードウェアエンジニアが、日本で最も輝ける企業でありたい」
決して絵空事ではなく、本気でそう思っています。

ぜひ、私たちと共に世界をアップデートする挑戦に挑みましょう。



bitkey



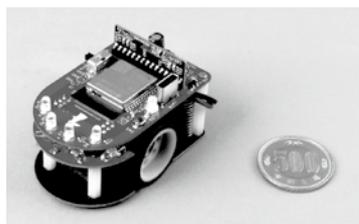


三菱電機はマイクロマウス大会、

ロボスイープ大会を応援します！

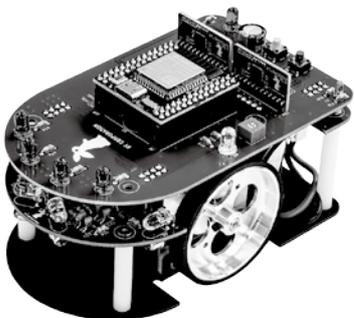
マイクロマウスキット 各種販売中

Pi:Co V2



「Pi:Co Classic3」の機能、デザインを踏襲したマイクロマウス競技サイズのロボットです。購入者限定の入門テキストも付属し、組込C、Arduino、ROS 2など移動ロボットのソフトウェア開発の基礎技術習得が可能です。

Pi:Co Classic4



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。

Traning Tracer Ver.2

Traning Tracer が MATLAB、Simlink のリファレンスキットとなりました。

MathWorks 社はマイクロマウスのスポンサーでもあるので、大会参加者はライセンスがご利用いただけます。



 MathWorks®
(soft)



(kit)

採用情報

事業拡大につき
新卒・中途採用ともに大募集！

募集職種

ソフト、メカ、回路設計、システム、品質管理、生産技術、技術営業、経営企画、ビジネス総合職など

採用説明会をリアルとオンラインで開催中！



マウス枠あります。
ふるってご応募ください！

マウスの話題は
ボクからお知らせ
するでちゅう！



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。そこで大会参加、自作マウスの試走等に使用していただけるよう、不定期ですが迷路開放をしています。

開放日は SNS でマウス係長がお知らせしておりますので、ぜひフォローしてチェックしてください。アールティは今後も様々な機会を通じてマイクロマウス業界を盛り上げて参ります。



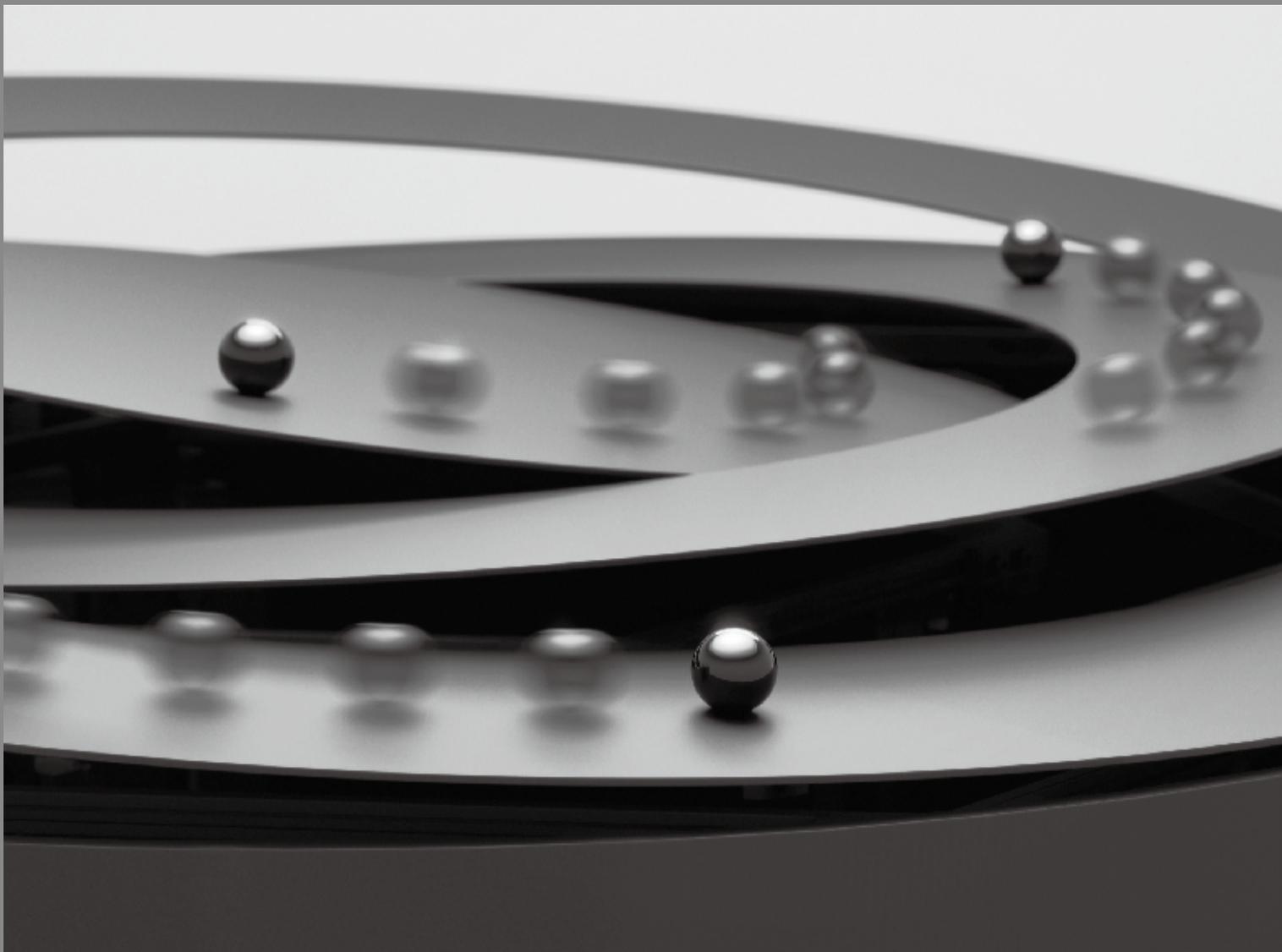


DENSO
Crafting the Core

目立たなくてもいい。
役立つことを
どんどんするのだ。



クルマの中から、
みんなを笑顔に。



回る世界を、支えてる。

社会は動いている。
いろんな方向に、いろんな速度で。
それを、支えているものがある。
気づかれないかもしれないけれど、
休まず、動き続けている。
誰かの役に立つために。
社会を前に進めるために。
目には見えないその存在が、
あたらしい動きをつくっている。

Being with
MOTION & CONTROL™

▶ [Q NSK 動かす](#) で
実際の動きを見てみよう



MOTION & CONTROL™
NSK
日本精工株式会社

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。

「測る技術」で
未来をひらく

YDK Technologies 

採用担当 TEL : 0463-84-8751

採用担当メールアドレス : jinji@ydktechs.co.jp



目次

目次・スケジュール.....	8
会場案内.....	9
会場注意点.....	10
競技別エントリー一覧：出走順	
・マイクロマウス競技.....	11
・クラシックマウス競技.....	13
・ロボットレース競技.....	15
競技規定集	
・マイクロマウス競技.....	17
・クラシックマウス競技.....	18
・ロボットレース競技.....	20
ロボスイープ競技説明・競技規定.....	22
第46回全日本マイクロマウス大会 協賛・協力運営団体.....	26

スケジュール

2026年2月21日（土）日程

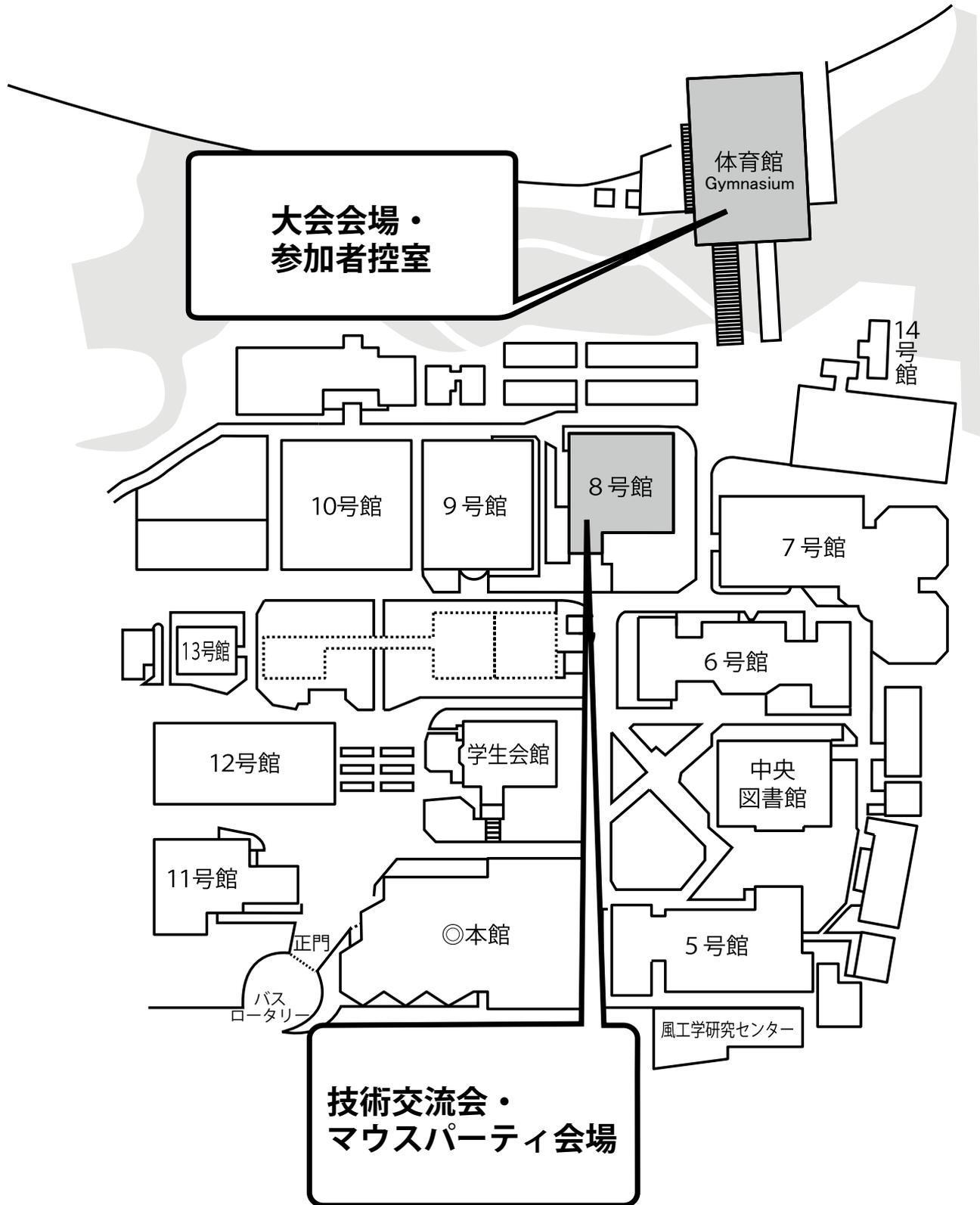
- 13:00～ 開場 ※開場前は競技会場、選手控え席には入場できません。
13:00～16:30 試走会、ロボスイープ競技
17:00～19:00 懇親会（マウスパーティ）

2026年2月22日（日）日程

- 09:30 開場、受付開始 ※開場前は競技会場、選手控え席には入場できません。
10:00 開会式
10:30 クラシックマウス競技、ロボットレース競技
11:00 マイクロマウス競技
12:00 昼休み
13:00 競技再開
15:30～16:30 技術交流会
16:30～17:30 表彰式、閉会式

会場案内

会場：東京工芸大学



会場注意点

感染防止対策

- ・新型コロナ、インフルエンザ等の感染症への感染防止のため、手洗い、うがい等の対策を各自でお願いします。

競技会場でのお願い

- ・競技中のフラッシュ撮影はご遠慮ください。
- ・競技台付近の電源の利用は禁止となっています。控え席の電源を利用して下さい。
- ・ごみはお持ち帰りください。
- ・飲食は選手控え席のみ可となります。その他のエリアにおける飲食は禁止となります。

競技参加者へのお願い

- ・競技開始時にいない場合は失格となるのが原則です。
- ・控え席、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。
- ・貴重品等の自己管理をお願いします。
- ・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。

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。



競技別エントリー一覧

マイクロマウス競技出走順表

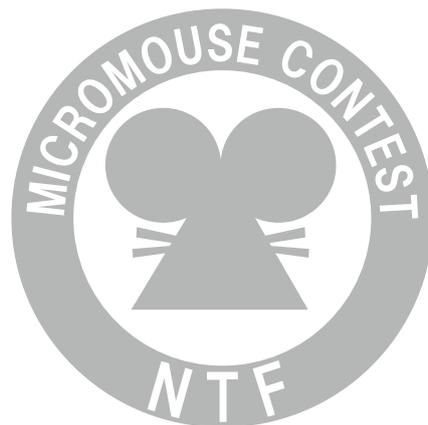
マイクロマウス競技 セミファイナル

出走番号	ロボット名	参加者名	所属
MS01	hizumeNo01	伊藤 大翔	埼玉県立新座総合技術高等学校
MS02	マウス	田中 颯人	埼玉県立新座総合技術高等学校
MS03	imagination	鈴木 輝音	埼玉県立新座総合技術高等学校
MS04	ちびねずみ	藪内 康二郎	埼玉県立新座総合技術高等学校
MS05	ST-42V2	山口 亨一	埼玉県立新座総合技術高等学校
MS06	さいたまうす	畠山 和昭	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科
MS07	HM-2020 改	西崎 伸吾	厚木ロボット研究会
MS08	百万石マウス	笹谷 禎伸	からくり工房 A:mac
MS09	レン卒ハムスター	野中 海生	reRo
MS10	Zirconoria	中川 範晃	アールティマウス部
MS11	チツチャイヨピーコチャン	川上 早苗	株式会社アールティ
MS12	Pi:Co V2 くらい	川上 靖次	アールティマウス部
MS13	かたやマウス	片山 皓仁	関西学院大学 宮原研究室
MS14	P-cube4	高宮 駿	関西学院大学 AiMEiBA
MS15	Moonlight2	畠井 悠希	関西学院大学 AiMEiBA
MS16	P-cube3	橋本 朔	関西学院大学ロボコンサークル AiMEiBA
MS17	M-cube6	吉峰 拓斗	関西学院大学ロボコンプロジェクト AiMEiBA
MS18	M-cube5	柚木 涼羽	関西学院大学ロボコンプロジェクト AiMEiBA



マイクロマウス競技 ファイナル

出走番号	ロボット名	参加者名	所属
MM01	はんしんよく(半身浴) BU3	いとう ひさし	
MM02	Zirconia-Blue	合田 直史	Freedom kOBo
MM03	Hammer	市東 勇士朗	reRo
MM04	Nightfall-mini	長崎 悠歩	WMMC OB / 根津研究所
MM05	maelstrom_vv	三村 祐希也	神戸市立科学技術高校科学技術研究会
MM06	みねこ	小島 みひろ	
MM07	Sylphy Lack	古川 大貴	D-The-Star
MM08	ロング 24号機	小峰 直樹	D_structions
MM09	TITAN	小峰 龍之介	東京理科大学 Mice
MM10	とらねこ大将	須田 晃弘	東京理科大学 Mice
MM11	Spangle	徳永 弦久	KadoMakers/ 技術チャレンジ部
MM12	β 2	山下 浩平	
MM13	金風	福田 真悟	Mice Busters / K-MC 部
MM14	桃姫 3	宇都宮 正和	
MM15	proto-type8	浜砂 智	
MM16	TailWind	木村 威	D_structions / 早稲田大学 WMMC
MM17	こじまうず 21	小島 宏一	
MM18	Fantom5th	松井 祐樹	D-The-Star
MM19	AstraeaAlter	平松 直人	D_structions/Mice Busters



クラシックマウス競技出走順表

クラシックマウス競技 A 競技台

出走番号	ロボット名	参加者名	所属
CA01	千鳥	前田 紘希	大和大学ものづくり工房
CA02	common-01	定塚 健輝	大和大学ものづくり工房
CA03	ひややっこ改	齊藤 航星	大和大学ものづくり工房
CA04	Zakon	小島 悠哉	大和大学ものづくり工房
CA05	ShyPath	山田 匠真	大和大学ものづくり工房
CA06	CTR	川畑 太耀	大和大学ものづくり工房
CA07	三原色	海江田 匡洋	大和大学ものづくり工房
CA08	Wasp	竹田 知弘	電気通信大学ロボメカ工房
CA09	白ネズミ Mk.1	嶋田 和貴	電気通信大学ロボメカ工房
CA10	violet	齊藤 悠太	電気通信大学ロボメカ工房
CA11	STM32 Pi:Co Classic4	青木 政武	アールティマウス部
CA12	TYU 三郎・改	小川 靖夫	
CA13	マイクロマウススタックチャン	徳永 弦久	KadoMakers/ 技術チャレンジ部
CA14	響 CM(マイクロマウススタックチャン)	山口 拓也	Freedom kOBo
CA15	イースターリリー	武田聖矢	Freedom kOBo
CA16	DABO2025	山田 潔	
CA17	RaspberryRH	萩原 蓮斗	
CA18	Maze Runner v3	Carla Alexandra Chavez Acuna	Club de Robotica ROBOTRONICS-UNT
CA19	Maze Runner v3.1	Herlis Galdamis Garcia Perez	Club de Robotica ROBOTRONICS-UNT
CA20	ぺあんぐ	中前 季子	早稲田大学 WMMC
CA21	BlueEye Ver.460e44	大保 真	早稲田大学 WMMC
CA22	はちみつカフェオーレ	小町 龍之介	早稲田大学 WMMC
CA23	warabbit	沖浦 有希子	早稲田大学 WMMC
CA24	Iris-Novice	戸川 美紀夫	早稲田大学 WMMC
CA25	黎明	大池 夏葵	早稲田大学 WMMC
CA26	発散値	井鍋 秋陽	早稲田大学 WMMC
CA27	run	CHONG CHEEHIN	東京工芸大学からくり工房
CA28	Lemming	岩谷 尊和	東京工芸大学からくり工房
CA29	テセラス	松尾 和奏	東京工芸大学からくり工房
CA30	ラトト	平方 小絢	東京工芸大学からくり工房
CA31	スラローム探索はじめました	染川 将紀	東京工芸大学からくり工房
CA32	Eins	有田 大起	東京工芸大学からくり工房
CA33	Elizabeth II	島田 未伶	東京工芸大学からくり工房
CA34	軽自律車	守長 裕太	東京工芸大学からくり工房
CA35	Lalvandert GT	宮崎 淳	東京工芸大学からくり工房 OB
CA36	ピギーワン	鈴木 海翔	東京理科大学 Mice
CA37	ブラックレーサー	平田 将人	
CA38	Nightfall	長崎 悠歩	WMMC OB / 根津研究所
CA39	Micetandard	児玉 幸太郎	東京理科大学 Mice
CA40	ライデンマル	篠崎 祐太郎	東京理科大学 Mice
CA41	さきがけ	柄澤 智哉	早稲田大学 WMMC
CA42	Rebellion v2	中村 有輝	早稲田大学 WMMC
CA43	Meteoboy+	小峰龍之介	東京理科大学 Mice
CA44	ずたずたねずみ Ver.1.02	合田 直史	Freedom kOBo
CA45	KOGUMA-CHAN.Mk III	須田 晃弘	東京理科大学 Mice

クラシックマウス競技 B 競技台

出走番号	ロボット名	参加者名	所属
CB01	WARABI	根岸 正和	ミラクシアエッジテクノロジー(株)
CB02	MDT	畑 裕真	滋賀職業能力開発短期大学校
CB03	Tk01HV	徳丸 信介	TeamATE
CB04	おとはく	千葉 隼斗	株式会社前川製作所
CB05	はんだくん	原 由樹乃	株式会社前川製作所
CB06	不意打ち小僧	古木 颯一	株式会社前川製作所
CB07	Rapid classic	原 瑛一郎	法政大学電気研究会
CB08	ウサギネズミ	藤原 健太	法政大学電気研究会
CB09	馬車馬	岡 佳希	名城大学
CB10	千鳥足	浦野 拓馬	名城大学
CB11	そばこ	積谷 湧	名城大学
CB12	JEC-S2	佐々木 智文	日本電子専門学校電子応用工学科
CB13	SC-25	朴 鍾謹	日本電子専門学校電子応用工学科
CB14	じえ 28 Mk2	河原 直哉	日本電子専門学校電子応用工学科
CB15	カキツバタ	関原 武志	コマツものづくり部
CB16	ぜんしんよく(全身浴) BU4	いとう ひさし	
CB17	ゼロイチ	西口 由徒	大阪電気通信大学 自由工房
CB18	お魚くわえたドラ猫	吉川 雄馬	大阪電気通信大学 自由工房
CB19	れもん	吉田 花帆	大阪電気通信大学 自由工房
CB20	Goal ver.1.15	大橋 磨人	大阪電気通信大学 自由工房
CB21	鳥吉	太田 光亮	大阪電気通信大学 自由工房
CB22	司	山本 義之	大阪電気通信大学 自由工房
CB23	9	梅岡 勇成	大阪電気通信大学 自由工房
CB24	Pico	池田 瑠依	大阪電気通信大学 自由工房
CB25	Roll Alone	藤本 裕人	大阪電気通信大学 自由工房
CB26	LogicMouse	藪内 理樹人	大阪電気通信大学 自由工房
CB27	木乃伊	阪中 奏太	大阪電気通信大学 自由工房
CB28	ヒビ	吉田 拓磨	大阪電気通信大学 自由工房
CB29	電キ鼠	山之内 咲人	大阪電気通信大学 自由工房
CB30	ハムカツ号	柳澤 雄大	大阪電気通信大学 自由工房
CB31	レッドスター	谷口 幸士郎	大阪電気通信大学 自由工房
CB32	鯨	堂本 剛志	大阪電気通信大学 自由工房
CB33	Explorer	藤形 悠生	大阪電気通信大学 自由工房
CB34	駄菓子運搬機くん	久世実優	大阪電気通信大学 自由工房
CB35	mercury	高栄 陽平	大阪電気通信大学 自由工房

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	SCORPIO	綿谷 良太	
RT02	背番号6番	奥田 智哉	大阪電気通信大学 自由工房
RT03	演 RT	高栄 陽平	大阪電気通信大学 自由工房
RT04	ディーブインパクト	佐久間 健太 中根 由希菜	デンソー工業学園 A
RT05	スターター	荒井 大和	デンソー工業学園 B
RT06	新型いしづち号	近藤 悠成	愛媛県立新居浜工業高等学校
RT07	Sustainable	村石 亘	埼玉県立三郷工業技術高等学校
RT08	初任者研修	澤田 京介	埼玉県立三郷工業技術高等学校
RT09	七転び八転び	小林 誠之	埼玉県立三郷工業技術高等学校
RT10	AR-16	油野 蕾瑠	埼玉県立三郷工業技術高等学校 電子技術部
RT11	語流川 新	織 翼	埼玉県立三郷工業技術高等学校 電子技術部
RT12	Strawberry parfait	内野 迅	埼玉県立狭山工業高等学校電子機械科
RT13	クリームパフェ	戸田 直樹	埼玉県立狭山工業高等学校
RT14	黄金鯨 15	大橋 辰也	埼玉県立狭山工業高等学校
RT15	line tracer	竹前 葵	長野県工科短期大学校
RT16	ランナー	中原 大志	東京工芸大学からくり工房
RT17	Da Capo	佐藤 雅弥	東京工芸大学からくり工房
RT18	Jellyfish	塩野 海人	東京工芸大学からくり工房
RT19	夢羅 .V2	柴田 翔	東京工芸大学からくり工房
RT20	Ax-Blaze	稲垣 航成	東京工芸大学からくり工房
RT21	RocketV3	篠原 比呂	東京工芸大学からくり工房
RT22	チーズ	遠藤 誠也	東京工芸大学からくり工房
RT23	HK00	長谷川 航輝	新潟コンピュータ専門学校
RT24	Model5	田中 洋輔	新潟コンピュータ専門学校
RT25	NCC-OY	大野 優斗	新潟コンピュータ専門学校
RT26	NCC-HS	廣川 颯太	新潟コンピュータ専門学校
RT27	NCC-KS	片山 昂	新潟コンピュータ専門学校
RT28	NCC-003	谷内田 茂成	新潟コンピュータ専門学校
RT29	チュー介	柳 虎之介	湘南工科大学ロボット研究部
RT30	Satellite	菊地 雄登	湘南工科大学ロボット研究部
RT31	Collabo_Cleaner_LTIV	中江 友則	京都コンピュータ学院 制御通信部 CINCS
RT32	TR-2025CAM	西崎 伸吾	厚木ロボット研究会
RT33	RedSpecial	猪野 貴之	からくり工房 A:Mac
RT34	トレ三郎	小川 靖夫	
RT35	KagiTrace	三村 祐希也	神戸市立科学技術高校科学技術研究会
RT36	KZ-st3	畠山 和昭	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科
RT37	ブルーラインパルスカー	加藤 温大	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科
RT38	ALVEGA <Accelerated>	宮腰 侑歌	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科
RT39	NBKLTR SP	田中 悠真	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科
RT40	souktgoo	巻田 一貴	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部
RT41	帥号	帥 海檉	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部
RT42	Yb Evoluzione	阿部 未来	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部
RT43	みはや ver.2	野間心颯	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部
RT44	雲取	大澤 諒次	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部
RT45	揚げたこ	荒川 拓海	

出走番号	ロボット名	参加者名	所属
RT46	響 RT	山口 拓也	Freedom kOBo
RT47	Synapse	赤川 航希	極東技術結社 埼玉支部
RT48	Klic_RT_v2	影山 夏樹	極東技術結社 新潟支部
RT49	GearS- Δ	井上 拓実	極東技術結社 群馬支部
RT50	GodSpeed Ver0.1	黒川 旭	極東技術結社 鎌倉支部
RT51	SANDEVISTAN	PARK GYUHYEON	Dankook Univ. MAZE
RT52	Spirit 4.0	Carla Alexandra Chavez Acuna	Club de Robotica ROBOTRONICS-UNT
RT53	DragonFly	Herlis Galdamis Garcia Perez	Club de Robotica ROBOTRONICS-UNT
RT54	LineLumen S3 Mark-2	茂呂 彰	電気通信大学ロボメカ工房 OB
RT55	UnderBird_Extra_1.0	下鳥 晴己	zeRo/D-The-Star/DWCC
RT56	Lily	金子 頼人	reRo
RT57	ART_2	松本 晴紀	reRo
RT58	Warlock2.6	山田 真	Ex-machina
RT59	hayabusa3.1	野村 駿斗	reRo
RT60	Aslan	山口 蓮央	reRo
RT61	TLR4	筒井 健翔	reRo
RT62	X-303 Prometheus	赤尾 健太	Ex-machina
RT63	LRX-05A "Viper"	渡辺 勇斗	東京工芸大学からくり工房
RT64	L1S	山下 浩平	
RT65	generic	遠藤隆記	極東技術結社
RT66	LN5.9-LASER EVO	梅本 篤	Ex-machina
RT67	白鷺	高橋 尚亨	東京工芸大学からくり工房
RT68	APOLLON 2025	藤澤 彰宏	

ロボ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。

競技規定集

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。また、始点の区画及び終点領域の区画の壁の上面は赤色または白色とする。
- 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0.6cm×0.6cmの小正方形部分を格子点と呼ぶ。終点領域内を除いたすべての格子点には少なくとも1つの壁が接している(図1参照)。また、迷路全体の外周の壁は全て存在する(図1、図2参照)。

3. 競技に関する規定

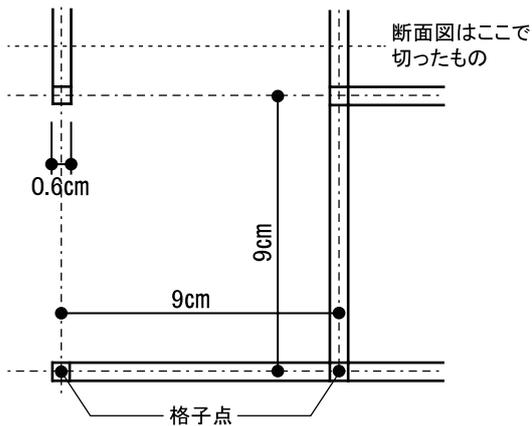
- 3-1 マイクロマウスが始点から終点への走行に要した最短の時間をそのマイクロマウスの迷路通過時間記録とする。マイクロマウス競技においては迷路通過時間記録および最短時間達成までの過程ならびにその間の自律性を評価する。
- 3-2 操作者は迷路が公開された後で迷路に関する情報をマイクロマウスに入力してはならない。また競技中にスイッチ操作等で、迷路に関する情報を修正、あるいは部分的に消去することはできない。
- 3-3 迷路の走行は、毎回始点より開始し、始点に戻った時点あるいは2秒以上停止、もしくはマイクロマウスの走行中止が認められた時点で終了する。
- 3-4 マイクロマウスが始点に戻り、自動的に再スタートする場合、始点において2秒以上停止しなければならない。
- 3-5 操作者は、競技委員長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サしてから、終点領域の入り口のセンサが同マウスをセンサする間を計測する。
- 3-8 競技場の照明、温度、湿度は通常の室内環境とする。照明の調節に関する申し出は受け付けられない。
- 3-9 競技委員長は、必要と認められた場合、操作者に対しマイクロマウスについての説明を求めることができる。また競技委員長長の判断で走行の中止、または失格の宣言その他必要な措置を講ずることができる。
- 3-10 競技の表彰内容および評価基準は競技会ごとに定める。

【注意】

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

[平面図]



[断面図]

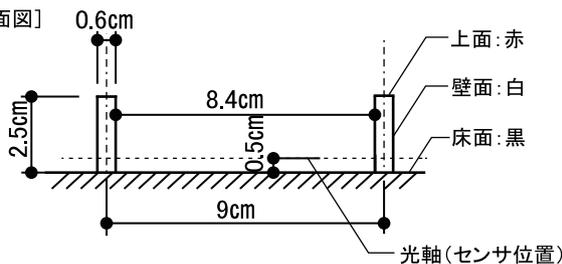
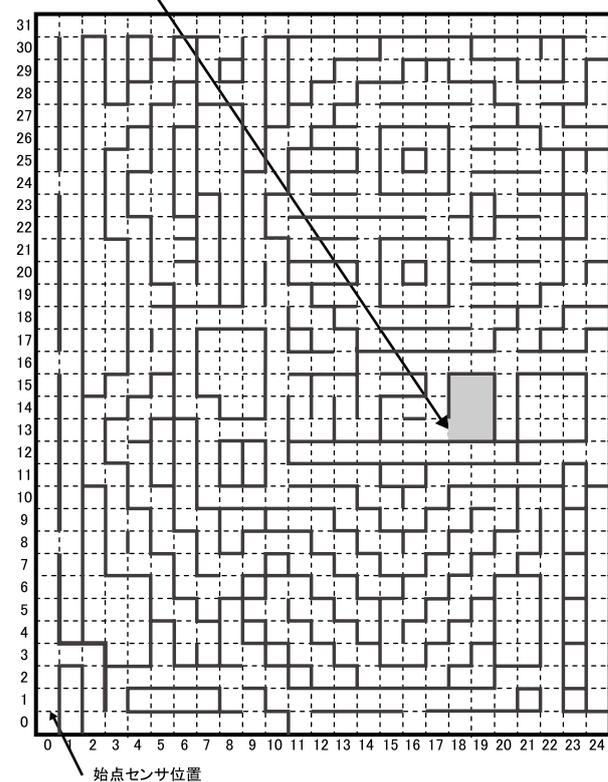


図1 迷路の構造

終点センサ位置



■: 終点領域
 終点領域は、競技規定2-3の出発方向(時計回り)をY、右方向をXとし始点の区画をX0・Y0として、対角区画の座標で表す。(上図の例における終点領域は「(X18・Y13)-(X19・Y15)」である。)

図2 センサ位置と終点領域

クラシックマウス競技規定

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25cm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赤色、白色または黄色とする。

2-2 迷路は18cm×18cm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1.2cm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1.2cm×1.2cm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以内の部分全て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サしてから、終点のセンサが同マウスをセンサする間を計測する。

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

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

3-10 競技の表彰内容及び評価基準は競技会ごとに定める。

【注意】

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

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

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

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

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

6. マイクロマウスの寸法について

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

7. 迷路について

迷路は常識的な工作精度で製作されるため、ある程度の寸法の誤差が生じることがある。また、迷路を組換え可能とするため、壁および床面には1mm程度の間隙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。

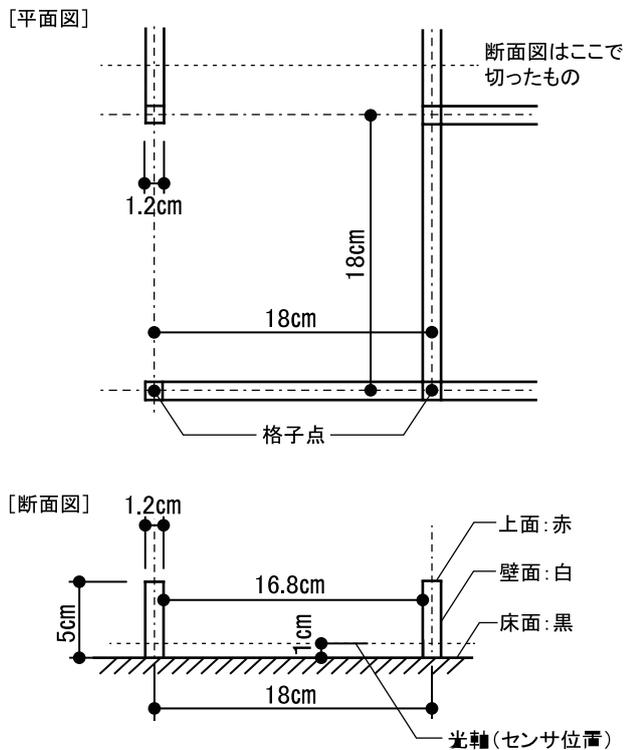


図1 迷路の構造

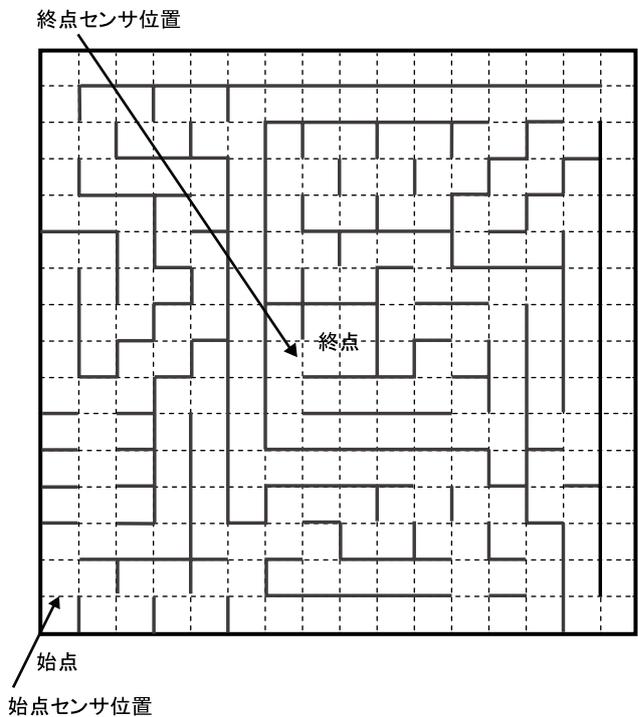


図2 センサ位置と終点領域入口の座標(例)

ロボットレース競技規定

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

1. ロボットレーサに関する規定

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

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

1-3 ロボットレーサの大きさは、走行中の床面への投影が直径 25cm の円に収まらなければならない。高さは 20cm 以内でなければならない。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。

1-4 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。

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、ラインの中心を基準に 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 $90^\circ \pm 5^\circ$

度とする。(図 1 参照) ラインが交差する点の前後 10cm 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 10cm 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) コーナーマーカーは他のコーナーマーカーと重ならない。

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。

2-10 コースの外縁(競技台の端部など)は、ラインの中心から 20cm 以上離れているものとする。

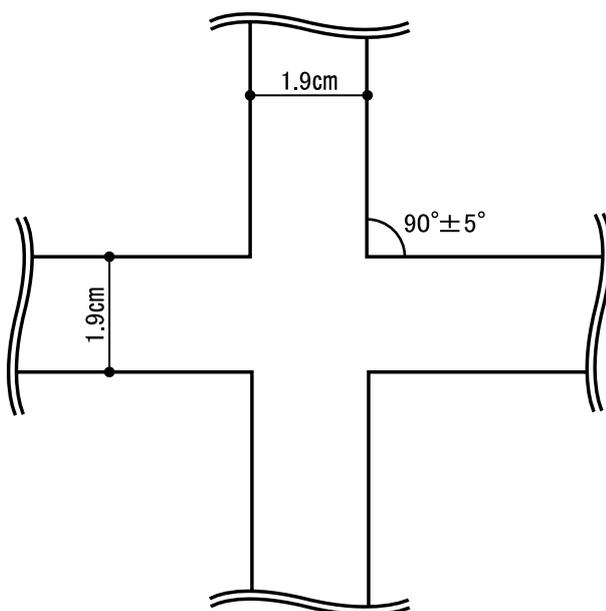


図1 交差点

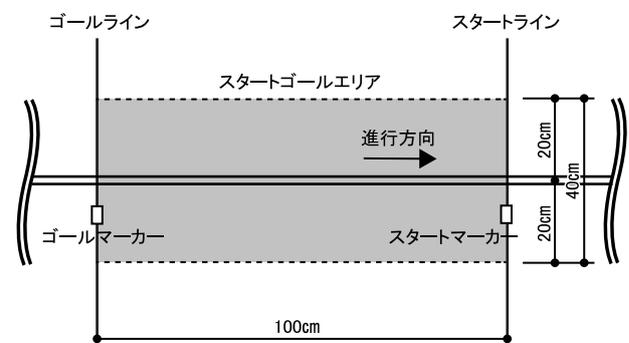


図2 スタート・ゴールエリア付近

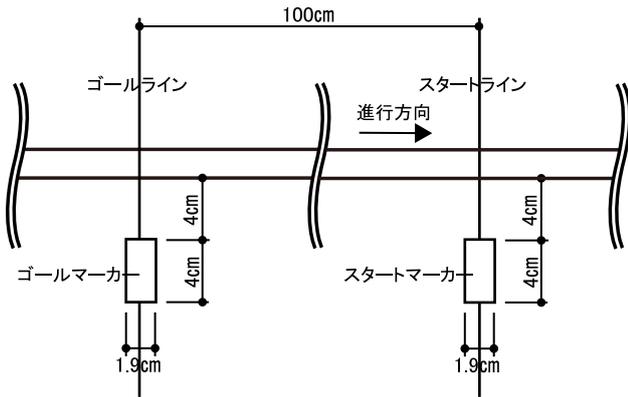


図3 スタート・ゴールマーカー

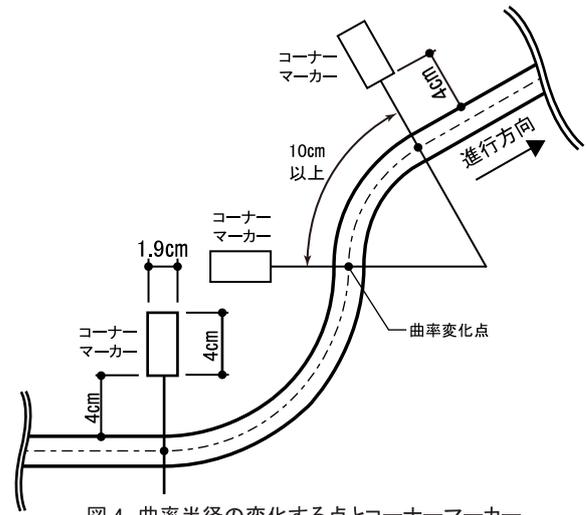


図4 曲率半径の変化する点とコーナーマーカー

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 ロボトレサは、3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。

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サに触れてはならない。競技委員長は、ロボトレ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. ロボトレサ競技のコース面は、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。

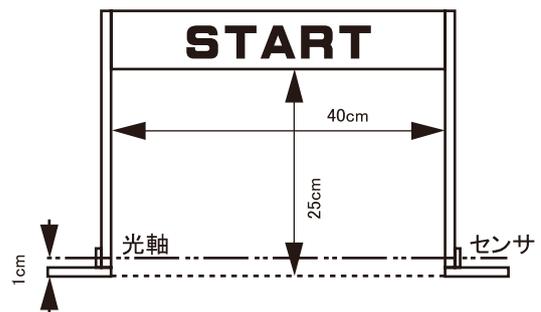


図5 スタート・ゴールゲート

Robot Sweep

ロボスイープについて

～マルチエージェントの協調動作のためにロボットコミュニケーションを実践する競技会～

本競技は複数台のエージェントを中央の装置を介さずに連携させる「自律分散協調制御技術」が抗たん性やスケーラビリティの観点から期待されていることを受け、ロボット群制御技術に関する知見の向上、新たな技術課題の発見／共有、研究のモチベーション維持などを目的としています。

ロボスイープ競技は、複数台のエージェント（ロボット）が協力してフィールド内のボールを減らし、その結果得られる得点を競う対戦型の競技です。

フィールドは2つの陣地によって物理的に区切られており、5分間の競技中に任意のタイミングで各陣地にあるボールの個数を5回カウントします。ボールの数が少ないチームが1点を獲得し、競技終了時に合計点数が最も多いチームが勝利となります。

参加機体の総重量が2.0kg以下であれば出場台数に制限はありません。

単体での競技出場も可能ですが複数台を用いることで、ロボット間の通信や衝突回避を行いながら最適な経路を検討するなど、複数台特有の技術課題に挑戦することができます。



ロボスイープ競技規定

ロボスイープ競技とは、ロボットが自陣地にある未知のフィールドの中に複数存在するボールを自分で発見してこれを相手陣地に送りこみ、競技中に複数回計測される各陣地内のボール数をもとに付与されるポイントを競う競技である。ここで、出場するロボット各機をエージェントと呼ぶ。

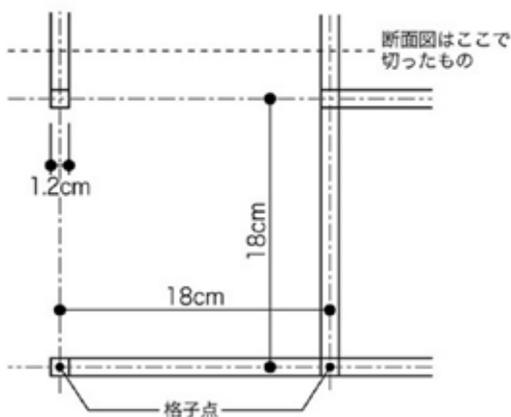
1. エージェントに関する規定

- 1-1** エージェント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** エージェント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。
- 1-3** エージェントはフィールドの壁を飛び越し、よじのぼり、傷つけ、あるいは壊してはならない。
- 1-4** エージェントはフィールドを変形させたりボールを壊してはならない。
- 1-5** エージェントは競技者がフィールド上から回収する場合を含み、競技中に本体の全部または一部が相手の陣地に入ってはならない。
- 1-6** 競技に参加するエージェントの合計重量は 2.0kg 以内でなければならない。ただし、同時に競技に出場するエージェントの台数に制限はない。
- 1-7** エージェントは通信などの手段により情報交換を行っても良い。ただし、通信環境に対する整備措置は行わず、会場の通信状況に従う。いかなる通信状態においても異議申し立ては認めない。

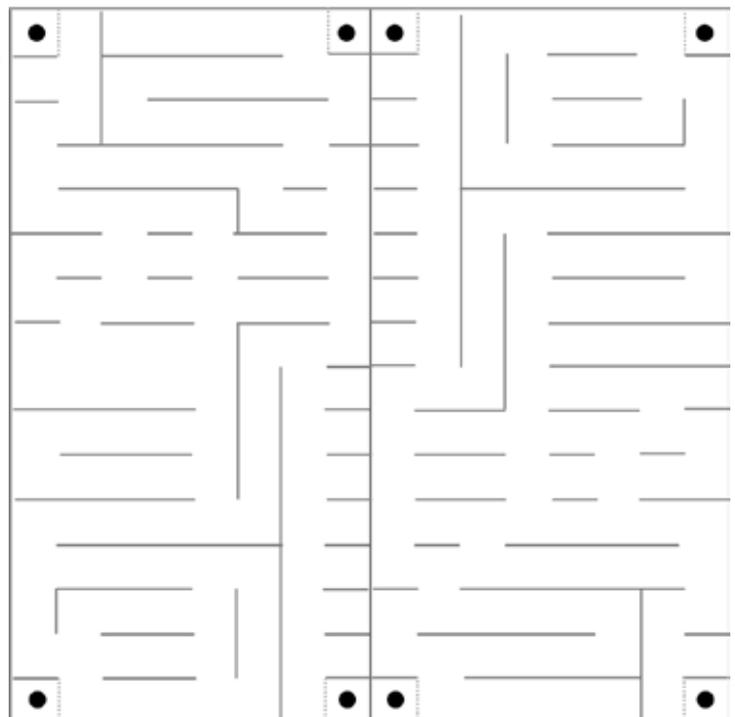
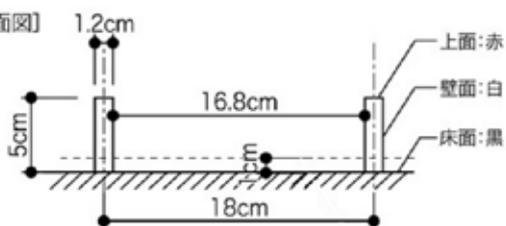
2. フィールドに関する規定

- 2-1** フィールドの壁の側面は白、壁の上面は赤、床面は黒とする。フィールドの走行面は、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。
- 2-2** フィールドは、18 cm × 18 cm の単位区画から構成され、全体の大きさは 16 × 16 区画とする。区画の壁の高さは 5 cm、厚さは 1.2 cm とする (図 1 参照)。
- 2-3** 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。格子点に必ず 1 つの壁が接しているとは限らない。
- 2-4** フィールドは中心から点対称な 2 つの陣地に区切られ、一方を自陣地、他方を相手陣地とする。(図 2 参照。ただし、各陣地が長方形とは限らない) 両陣地はフィールドの壁で分断されていて通ることはできない。また、各陣地の四隅の単位区画を始点として設定し、スタートゲートを設置する。
- 2-5** フィールドのうち自陣地内の任意の区画は、任意の始点からの地上走行で到達可能であるものとする。全長は 60m 以下とする。

[平面図]



[断面図]



3. ボールに関する規定

3-1 競技開始時に迷路の両陣地において、指定された位置に2個のボールが設置される。ボールの設置位置は事前に公表される。

3-2 ボールはポリウレタンをベースとしたものである。

3-3 ボールは直径70mm、重量19gである。(直径の誤差は±3mm以下、重量は±3g以下)

3-4 ボールは表面積の90%以上が黄色で染色されている。

3-5 ボールを破壊してはならない。また、粘着剤を使用してボールの特質を変化させてはならない。

4. 競技に関する規定

4-1 競技時間は5分間とし、競技終了時に獲得していた得点の合計が多いチームを競技の勝利者とする。同点の場合は審判が判定を行う。

4-2 競技中においては競技開始前に定めた任意のタイミングで5回、各陣地に存在するボールの数を判定し、自陣地内に存在するボール数が少ないチームに1点を付与する。

4-3 フィールドの形は競技開始まで公開されない。エージェントは競技開始前にフィールド情報を把握してはならない。

4-4 競技開始は、競技委員長のスタートのコールによって開始される。競技開始と同時に、各陣地四隅の始点の区画に設置されたスタートゲートが開く。

4-5 エージェントは自陣地の四隅に位置する始点のうち任意の位置をスタート地点とすることができる。また始点の区画に対してスタートゲートの設置される方向は事前に公表される。

4-6 操作者は、競技委員長の指示、競技終了または走行中断以外の理由で走行中のエージェントに触れてはならない。

4-7 競技開始後の点数付与判定については審判員が判断する。その他の点数付与や勝敗判定についても審判員が判断を行う。判定に対する異議申し立てについては、受理するかどうかを競技委員長が判断する。

4-8 競技場の照明、温度、湿度は大会の演出上変化することがある。環境の調節に関する申し出は受けられない。

4-9 競技委員長は必要と認められた場合、操作者に対しエージェント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。

4-10 競技の表彰内容及び評価基準は競技会ごとに定める。

4-11 競技場の電波環境は特に規定されない。操作者及び観戦者などは電波法の範囲内で自由に電波機器を使用してよい。

4-12 ボールがフィールド外に出た場合、そのボールを除いた状態で競技を継続する。ただし、当該ボールを最後に触れたチームの相手陣地、もしくは相手チームの機体に触れずにボールがフィールド外に出た場合は、当該ボールを最後に触れたチームの負けとする。全てのボールがフィールド外に出た場合は競技委員長の判断に従う。

4-13 競技者はチームから1名のみオペレーションエリアからエージェントを遠隔操作することができる。ただし、遠隔操作できるエージェントは1台に限る。

4-14 競技開始後でも走行中/停止中/故障に関わらず競技者はエージェントの走行を中断し、フィールド上から回収することができる。回収したエージェントは審判員が指定するスタート区画に再設置し、競技に復帰させることができる。ただし、復帰させない場合は電源を落とすこと。

4-15 エージェントを回収もしくは復帰させる場合は手を挙げるなどして審判員の許可を得た後に、相手陣地に入らない範囲で実施することができる。なお、途中でボールに触れた場合は1点を減点する。

注意事項

1. 競技中にオペレーションエリアからコントローラ等を用い、1台のエージェントを遠隔操作して良い。

2. オペレーションエリアは1.0m × 1.0mであり、1名のみ入ることができる。

3. オペレーションエリアから電子機器を用いた盤面情報のセンシングを行うことは禁止とする。

4. 競技中は、回収時を除きフィールド外周から1mの範囲には入らないこととする。

5. 競技前に、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。

6. 調整等のため走行時を除いてフィールドの始点の区画以外にエージェントを置いてはならない。

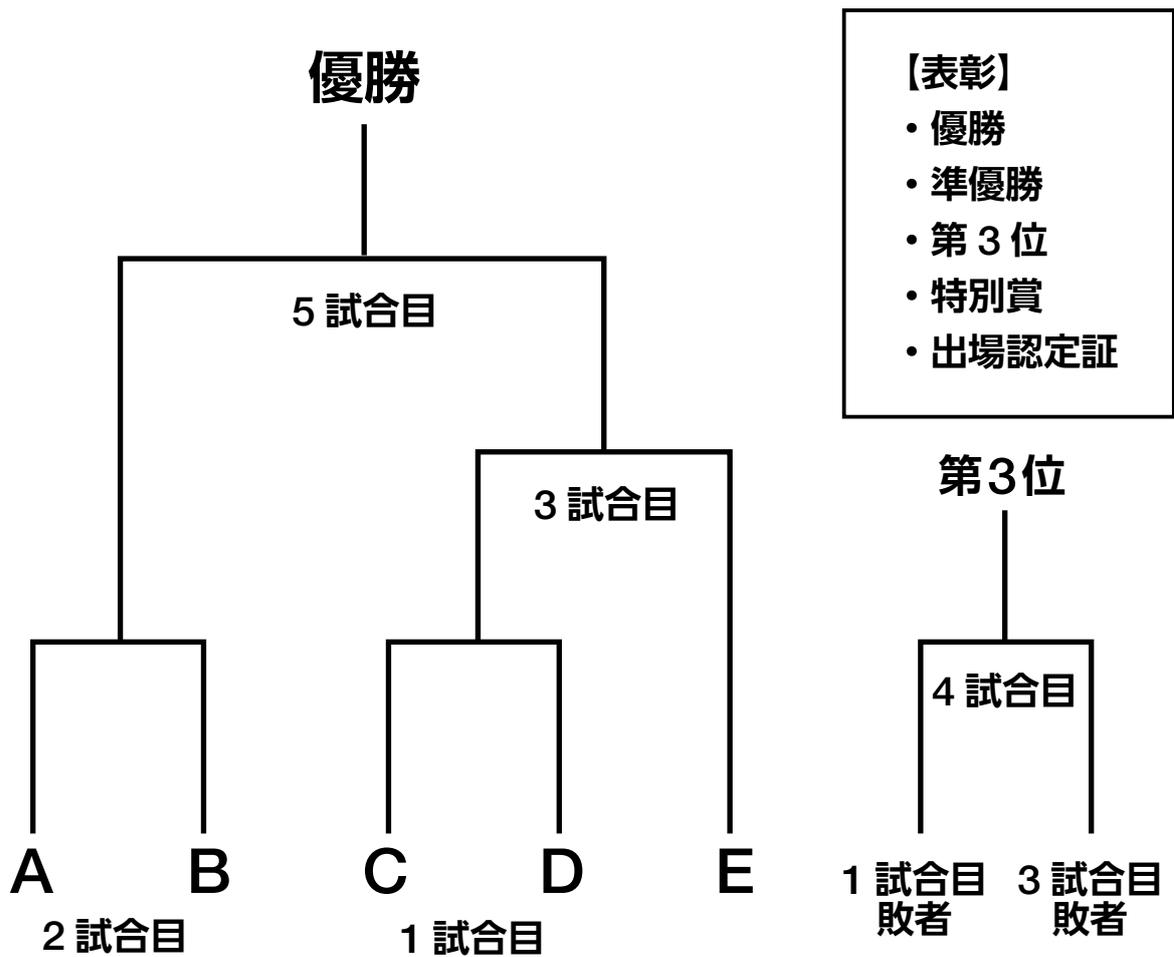
7. フィールドは常識的な工作精度で制作されるため、ある程度の寸法の誤差が生じることがある。

また、フィールド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。

8. 本規定に記載されていない項目については審判員の指示に従うものとする。

参加登録台数について同一製作者(=オペレーター)のロボット参加登録は1チームのみとする。

ロボスweep競技対戦表



ロボスweep競技出走チーム

	チーム名	所属	チームメンバー(代表者○)	台数
A	東京理科大学 Mice	東京理科大学 Mice	○渡邊 奏太、小峰 龍之介、須田 晃弘、 篠崎 祐太郎、鈴木 海翔、児玉 幸太郎、 田中 杏香	2台
B	からくり工房 A:Mac	からくり工房 A:Mac	○飯田 一輝	1台 (自動)
C	SIT-ロボ研	湘南工科大学 ロボット研究部	○菊地 雄登、黒川 旭、柳 虎之介	1台 (手動)
D	ものづくり工房	大和大学 理工学部	○川畑 太耀	1台 (手動)
E	Mのマウス部	Mのマウス部	○吉重 元、竹本 裕太、勝又 洋介	3台

公益財団法人ニューテクノロジー振興財団
分散協調ロボット委員会

協賛企業紹介

アナログ・デバイセズは、高度なセンサー技術、
インテリジェントなモーター制御、
システムレベルの設計を始めとする、
様々な分野の進化をリードしています。



アナログ・デバイセズ株式会社 analog.com/jp

 **ANALOG
DEVICES**

AHEAD OF WHAT'S POSSIBLE™

Various Roboticsはセンサーフュージョン技術により、
屋内外を問わない自律移動技術を開発しています。

採用HP



Various
Robotics Inc.



Orientalmotor



Think Motion

あらゆる動きを常に考え、
発想し、解決していく

© イリヤクブシノブ Ilya Kuvshinov

オリエンタルモーターは、ロボコンを応援しています。

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 TEL:03-6744-0900
Email:academic-s@orientalmotor.co.jp



Fun for All into the Future

もっと広く。もっと深く。
「夢・遊び・感動」を。

うれしい。たのしい。泣ける。勇気をもらう。
誰かに伝えたい。誰かに会いたい。

エンターテインメントが生み出す心の豊かさで、
人と人、人と社会、人と世界がつながる。
そんな未来を、バンダイナムコは世界中のすべての人とともに創ります。

Bandai Namco exists to share dreams, fun and inspiration with people around the world.
Connecting people and societies in the enjoyment of uniquely entertaining products and services, we're working to create a brighter future for everyone.

BANDAI NAMCO

バンダイナムコグループ

MTL

MTLは超小型ロータリーエンコーダ
高精度DDモータのメーカーです。



マイクロテック・ラボラトリー株式会社

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

マイクロエンコーダ

検索





世界の「食」を支える！創業100年企業／

前川製作所（マエカワ）



- 産業用冷凍機の世界シェア40%以上！
- 冷凍運搬船の世界シェア90%以上！
- 鶏もも肉脱骨ロボットの国内シェア77%以上！
- 国内外合わせ、総拠点数は100箇所以上！



▲ Instagram

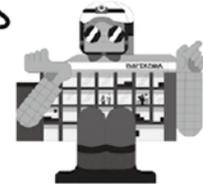


▲ TikTok



▲ 新卒採用サイト

マイクロマウスは
技術職の2年目研修にも
採用されています！



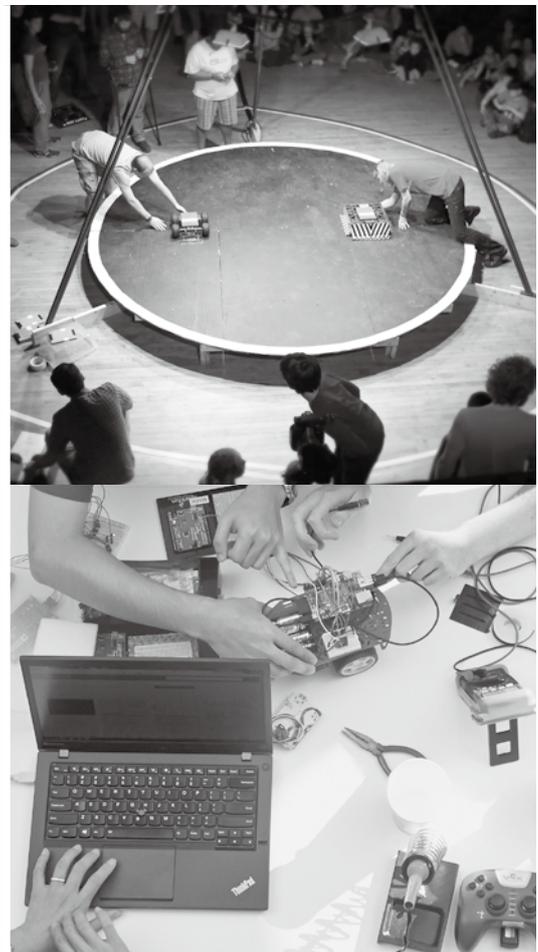
```

if sym =
if sym = 3,
fa = sym;
l = sym + 3*(s);
j = 2:n;
alfa(j) = alfa(j)
l = 6-del;
alfa * 23
(alfa(1):1:max(l
alfa(2):1:max(a
length(alfa2);

```

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

Learn more at mathworks.com/micromouse





マイクロマウスが育てた
 エンジニアたちです

からくり工房
:Mac



Power is Everything.

D_structions は
 自分のこだわりを追求し、勝負に本気で挑む姿勢を
 ライフワークとして体現することを目指すチームです

<https://d-structions.vercel.app>

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

● 日本輸入総代理店：新光電子株式会社

高性能ブラシレス・フラットモータ
 2214...BXTR ニュース搭載モデル

Photo by
 MASATAKE AOKI

●モータ営業 及び技術職 募集中!
 一緒に、新しい未来をドライブしよう!▶▶▶



FAULHABER社 製品群(一部) DCマイクロドライブ
 をお探しの方▶▶▶



Discover the best

Pentel

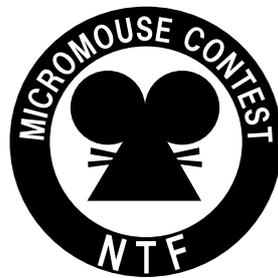


文房具は、
 機械、電気、電子で
 出来ている。

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



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 3-9-2 末広ビル 3F
TEL : 03-5295-2060
URL : <http://www.ntf.or.jp/>
Email : mouse@ntf.or.jp



株式会社ビットキー



三菱電機株式会社



株式会社アールティ



株式会社デンソー



日本精工株式会社



株式会社YDKテクノロジーズ



アナログ・デバイス株式会社



Various Robotics株式会社



オリエンタルモーター株式会社



バンダイナムコグループ



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



MathWorks

からくり工房A: Mac D_instructions FAULHABER ぺんてる株式会社機設部

賞品提供各社

株式会社アールティ アナログ・デバイス株式会社 Orbray株式会社
オリエンタルモーター株式会社 FAULHABER 株式会社ロボテナ
NPO法人ロボフェス委員会

運営協力

マイクロマウス・サポーターズ、ほか関連団体