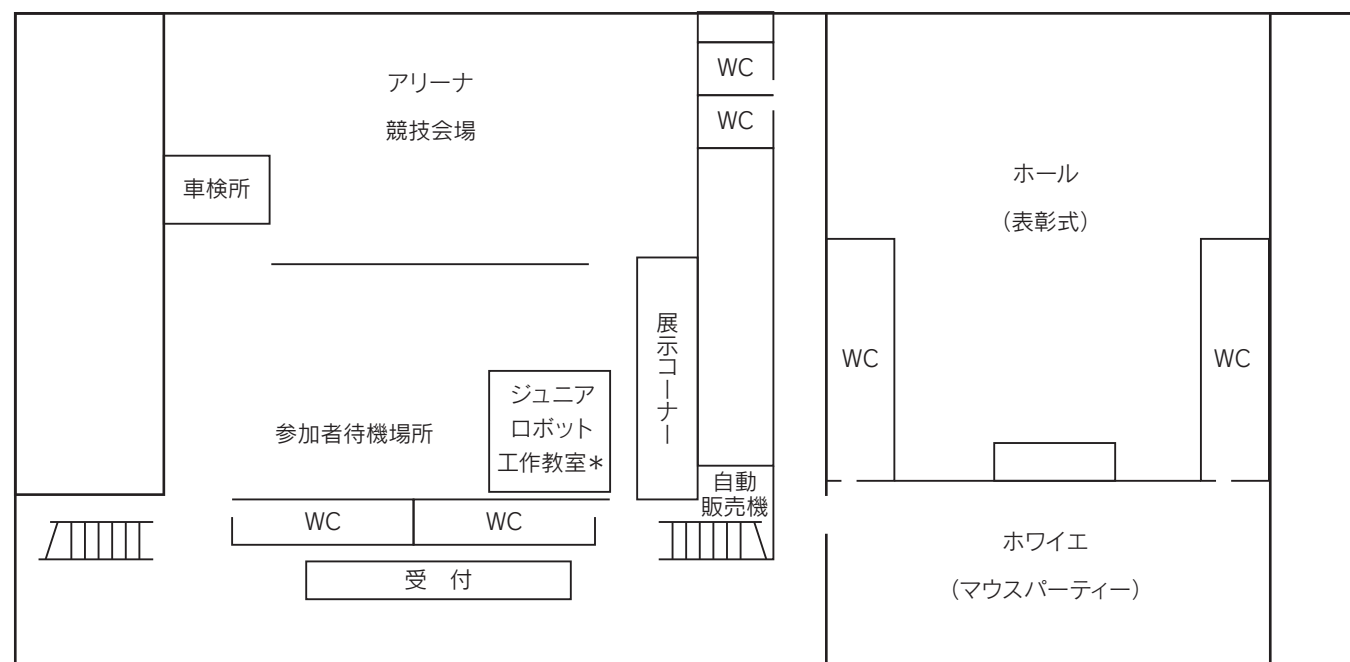


目 次

| | |
|--------------------------|----|
| 開催日程 | 2 |
| 競技会場でのお願い・ご案内 | 3 |
| 競技別エントリー一覧（出走順） | |
| マイクロマウスクラシック競技フレッシュマンクラス | 4 |
| マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス | 6 |
| マイクロマウス(ハーフサイズ)競技 | 8 |
| マイクロクリッター競技 | 9 |
| ロボットレース競技 | 10 |
| 競技規定集 | 12 |
| マイクロマウス2011協賛・協力運営団体 | 22 |

つくばカピオ 館内案内図



※ジュニアロボット工作教室は 11/20(日) のみの実施となります。

開催日程

第32回 全日本マイクロマウス大会 (カピオアリーナ)

11月18日 (金)

14:30～18:00 各競技試走会

11月19日 (土)

9:30～ 9:35 開会式

9:40～11:00 マイクロマウスクラシック競技 フレッシュマンクラス予選

9:40～16:00 マイクロマウスクラシック競技 エキスパートクラス予選

10:30～16:00 マイクロマウス (ハーフサイズ) 競技 予選

11:00～15:00 ロボトレース競技 予選

12:30～16:30 マイクロマウスクラシック競技 フレッシュマンクラス決勝

17:30～18:15 表彰式・決勝進出者発表

17:00～ マウスパーティ受付 (ホワイエ)

18:30～20:30 マウスパーティ (ホワイエ)

11月20日 (日)

9:00～ 9:05 決勝開会式

9:10～11:00 ロボトレース競技 決勝

9:10～13:00 マイクロクリッパー競技

11:00～14:00 マイクロマウス (ハーフサイズ) 競技 決勝

14:00～17:00 マイクロマウスクラシック競技 エキスパートクラス決勝

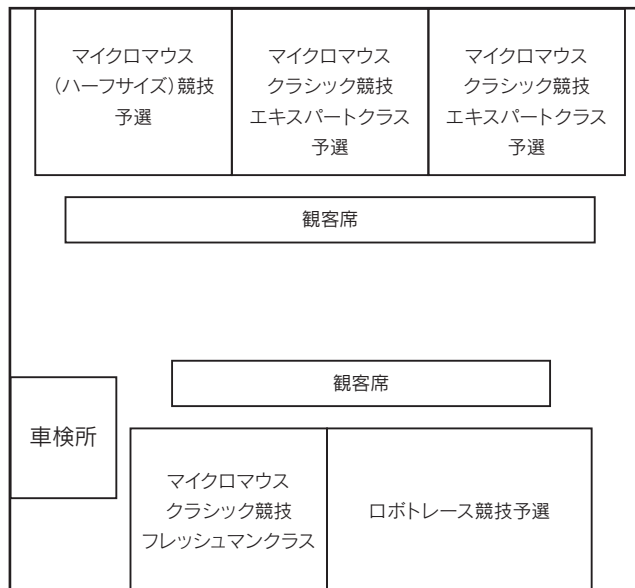
17:30～18:30 表彰式 (ホール)

ジュニアロボット工作教室 (カピオアリーナ)

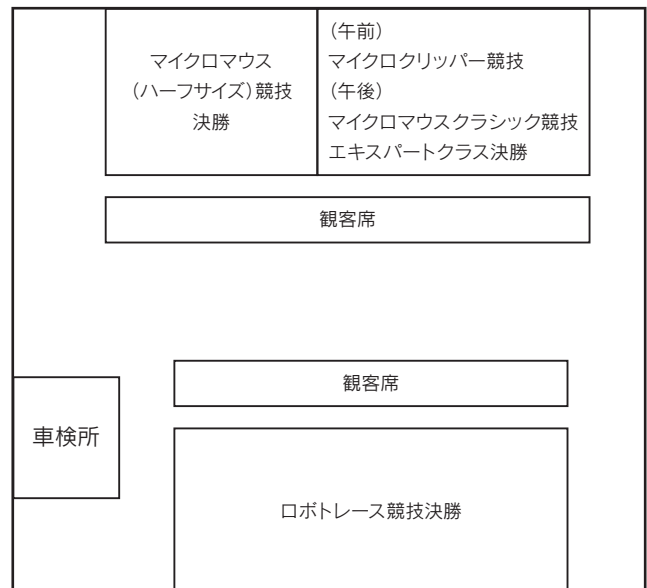
11月20日 (日)

13:00～15:00 マイクロロボット工作教室

競技会場Ⅰ 11月19日 (土)



競技会場Ⅱ 11月20日 (日)



競技会場でのお願い

- ・ マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス決勝以外の競技については、競技中のフラッシュ撮影はご遠慮ください。
- ・ 競技の観戦はコース周りの指定された位置でご覧ください。
- ・ 観客席は2階にもございますので、ぜひご利用ください。
- ・ 飲食は、2階の観客席に限らせていただきます。
- ・ 会場内及び敷地内での喫煙は一切禁止です。
- ・ ゴミは、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やパネル・カタログを取り揃えた展示コーナーです。
お気軽にお立ち寄りください。

ジュニアロボット工作教室

11月20日（日）

<マイクロロボット教室>

12:30 ~ 13:00 受付
13:00 ~ 15:00 工作

定 員： 50名
参 加 費： 500円
対 象 資 格： 小学4年生～中学生（保護者同伴に限り低学年でも可）
講 師： 日本工業大学 教授 中里裕一先生

マイクロマウスクラシック競技フレッシュマンクラス出走順表

| 出走順 | ロボット名 | 操作者 | グループ名 | 備考 |
|-----|----------------|----------------|----------------------------|----|
| 1 | FTT | 中村郁也 | 日本電子専門学校 | |
| 2 | オオキマウス 2 号 | 大機慎太郎 | 法政大学電気研究会 | |
| 3 | Acala01 | 滝沢 進 | 明星大学情報学部情報学科飯島研究室 | |
| 4 | K.Y. | 横木健吾 | 京都コンピュータ学院 洛北校 | |
| 5 | タイヤサン | 門倉宏充 | 東京農工大学ロボット研究会 R.U.R | |
| 6 | 電気鼠 | 小早川 将人 | 東京電機大学 | |
| 7 | アインス | 古川 大貴 | 東京理科大学 Mice | |
| 8 | メカンパンダ1号機 | 内田 翔太 | 千葉工業大学 未来ロボティクス学科 南方研 | |
| 9 | SuperOZ X3 | 小澤 優哉 | MebiAs エンジニアリング | |
| 10 | Original stone | 村石 亘 | 埼玉工業大学 石原研究室 | |
| 11 | リヴァイアサン | 塘 明子 | 東京理科大学 Mice | |
| 12 | エクシース FT | 須藤大貴 | 日本電子専門学校 | |
| 13 | I.M.M | 岩本 諒 | 京都コンピュータ学院 洛北校 | |
| 14 | ねぎマウス | 根岸修也 | 東京理科大学 Mice | |
| 15 | 日向 | 齊藤直樹 | 芝浦工業大学 SRDC | |
| 16 | MonoWin | 長沢有輝 | 東京電機大学神田キャンパス学術研究部会電子技術研究部 | |
| 17 | G-1 | 笠原 崇裕 | 渋谷教育学園幕張中学校電気部 | |
| 18 | Pistachio | 高桑 加以 | 電気通信大学ロボメカ工房 | |
| 19 | MARO-RT2 | Choi Jung Sung | RT2 | |
| 20 | β | 野櫻舞 | 電気通信大学ロボメカ工房 | |
| 21 | でいどりーむ | 徳田真之佑 | 法政大学電気研究会 | |
| 22 | LatticeA | 高田晃平 | 東京電機大学理工学部学術文化部会ロボット研究会 | |
| 23 | こべるにくす | 若杉俊哉 | 渋谷教育学園幕張中学校電気部 | |
| 24 | F.R.01 | 藤井 涼平 | 東京農工大学ロボット研究会 R.U.R | |
| 25 | 摩天楼 | 吉野 航 | 渋谷教育学園幕張高等学校物理部 | |
| 26 | 迷走ちゅう | 木下 卓哉 | 東京農工大学ロボット研究会 R.U.R | |
| 27 | Golden eagle | 石橋 俊明 瀧坂 駿一 | 金沢工業専門学校 伊藤研究室 | |
| 28 | マクレーン | 能美山 敬之 | 東京理科大学 Mice | |
| 29 | カルピス | 新田卓也 | 東京工芸大学からくり工房 | |
| 30 | 移動ネズミ | 高橋 幹人 | 法政大学 電気研究会 | |
| 31 | まうす | 木暮克徳 | 青山学院大学 MebiAs エンジニアリング | |
| 32 | Mun Bbaeng | Mun Byeongjun | Dankook UNIV. | |
| 33 | クロン | 高橋佑徳 | 電気通信大学ロボメカ工房 | |
| 34 | hoge hoge | 池田晃平 | 芝浦工業大学 SRDC | |
| 35 | IRM01 | 今田 光 | 電気通信大学ロボメカ工房 | |
| 36 | によつき | 北村 旭 | 東京工芸大学 からくり工房 | |
| 37 | 頑東友好機 | 濱松昂彦 | 日本電子専門学校 | |
| 38 | 燃えるMy魂 | 市川健一 | 東京農工大学ロボット研究会 R.U.R | |
| 39 | 缶を持ってないタニシくん一号 | 畑 元 (保坂 健人) | 電気通信大学ロボメカ工房 | |
| 40 | まっくら | 若木将希 | 京都コンピュータ学院 CINCS | |
| 41 | ZZZ | 原田純 | 山梨県立産業技術短期大学校 | |
| 42 | GEOME | 高須 涼太 | 東京農工大学ロボット研究会 R.U.R | |
| 43 | BMM | 林秀紀 | 芝浦工業大学 SRDC | |
| 44 | ACK | 中川 瞭太 | 東京農工大学ロボット研究会 R.U.R | |
| 45 | ジロー | 北向一朗 | 東京理科大学 Mice | |
| 46 | KK-01 | 小笠原宏典 | 芝浦工業大学 SRDC | |
| 47 | しべりあん | 福田 吉孝 | 法政大学電気研究会 | |
| 48 | kuppaSP | 高橋良太 | 東京理科大学 Mice | |
| 49 | Centi | 定木 健人 | 東京農工大学ロボット研究会 R.U.R | |
| 50 | -L ◎ _Zl_Nex | 茂呂彰 | 電気通信大学ロボメカ工房 | |
| 51 | 発火ネズミ | 早田海志 | 中国職業能力開発大学校 | |
| 52 | DroidEek-01 | 徳久 文彬 | 東京工業大学ロボット技術研究会 | |
| 53 | ガス | 高井香織 | 東京農工大学ロボット研究会 R.U.R | |
| 54 | RUN2 号 | 山本矩夫 | 東京工芸大学 からくり工房 | |
| 55 | FTTT | 斉能 | 日本電子専門学校 | |
| 56 | Junkey | 湯口彰重 | 電気通信大学ロボメカ工房 | |
| 57 | UTC2011 | 森永 研一郎 | 芝浦工業大学 MF | |
| 58 | たあとる | 長妻 融紀 | 東京農工大学ロボット研究会 R.U.R | |
| 59 | エリザベス | 中野翔吾 | 東京工芸大学からくり工房 | |
| 60 | Y.Ki-A2 | 篠原拓真 | 長野県工科短期大学校 | |

| 出走順 | ロボット名 | 操作者 | グループ名 | 備考 |
|-----|-----------------|--------|---------------------|----|
| 61 | Taurus | 山本 充俊 | 東京理科大学 Mice | |
| 62 | 鉄鼠 | 後藤 奈緒子 | 東京農工大学ロボット研究会 R.U.R | |
| 63 | IGA | 栗原聡大 | 日本電子専門学校 | |
| 64 | ねこすけ | 重田 晃佑 | 東京理科大学 Mice | |
| 65 | F.T.F.J | 山下直輝 | 日本電子専門学校 | |
| 66 | i^2 | 市野塚 朝 | 電気通信大学ロボメカ工房 | |
| 67 | べよ | 橋本浩平 | 東京工業大学ロボット技術研究会 | |
| 68 | lketMouse | 池田成満 | 電気通信大学ロボメカ工房 | |
| 69 | チャーシュー | 大和田 啓介 | 東京理科大学 Mice | |
| 70 | 闘争チュー | 伊豆井 尊宗 | 東京農工大学ロボット研究会 R.U.R | |
| 71 | アオイロイチゴウ | 伊藤邦朗 | 東京理科大学 Mice | |
| 72 | ena | 友岡めい | 東京農工大学ロボット研究会 R.U.R | |
| 73 | スクラップ・マウス | 峰田 健司 | 早稲田大学マイクロマウスクラブ | |
| 74 | Lisa | 安富 優 | 東京農工大学ロボット研究会 R.U.R | |
| 75 | なかまうす | 中村 裕紀 | 早稲田大学 マイクロマウスクラブ | |
| 76 | LAH | 後藤光宏 | 芝浦工業大学 SRDC | |
| 77 | フィオン | 守屋 浩晃 | 東京農工大学ロボット研究会 R.U.R | |
| 78 | Red-P.L.E.O. | 吉川 剛正 | 長野県工科短期大学校 | |
| 79 | 103 系 | 野島祐人 | 芝浦工業大学 SRDC | |
| 80 | Beginning Mouse | 川上早苗 | 株式会社アールティ | |
| 81 | れれれマウス | 木田伶暢 | 京都コンピュータ学院洛北校 | |
| 82 | シーチキン mk2 | 網 碧 | 東京農工大学ロボット研究会 R.U.R | |
| 83 | ウリボー | 園部雄万 | 電気通信大学ロボメカ工房 | |
| 84 | マッス | 北村 隼斗 | 山梨県立産業技術短期大学校 | |
| 85 | R400K | 飯塚隆真 | 早稲田大学マイクロマウスクラブ | |
| 86 | 5m1th | 中山諒也 | 東京工芸大学 からくり工房 | |
| 87 | マグナム | 冠者徹也 | 名古屋工業大学ロボコン工房 OB | |
| 88 | 大佐鼠 | 佐藤 正隆 | 電気通信大学ロボメカ工房 | |
| 89 | てんまる | 高橋 仁美 | 東京理科大学 Mice | |
| 90 | YYY | 早船 由紀見 | 株式会社アールティ | |
| 91 | SMZ | 清水祐亮 | 福井大学からくり工房 I.Sys | |
| 92 | でんじけん 1 号 | 中村聡史 | 帝京大学電子情報技術研究会 | |
| 93 | ちびた2号 | 小林 彩香 | 東京農工大学ロボット研究会 R.U.R | |
| 94 | ASD 号 | 浅田 奨平 | 早稲田大学マイクロマウスクラブ | |
| 95 | PLUS | 内藤 悠生 | 東京工芸大学 からくり工房 | |
| 96 | 猫まつしぐら | 宮本 滉一朗 | 東京農工大学ロボット研究会 R.U.R | |
| 97 | 抜刀僧主 | 高橋 優人 | 法政大学 電気研究会 | |
| 98 | New Field | 新田 史弥 | 電気通信大学 | |
| 99 | たんいたんいたん | 中谷 勇太 | 東京工業大学ロボット技術研究会 | |

マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス予選（A）出走順表

| 出走順 | ロボット名 | 操作者 | グループ名 | 備考 |
|-----|-----------------|-----------------------------|---|-----------|
| 1 | W2000premium | 市河拓、小堀周平 | 電気通信大学ロボメカ工房 | |
| 2 | 氷雪 | 米田 圭佑 | 早稲田大学マイクロマウスクラブ | |
| 3 | boowoo7 | TJ Sang | RT2 | |
| 4 | chip2 号 - 改 | 松村 周平 | 電気通信大学ロボメカ工房 | |
| 5 | CounterAttack | 岩田祥平 | 芝浦工業大学 SRDC | |
| 6 | 紫苑 | 中島史敬 | 個人 | |
| 7 | 猫舌號機 | 滝澤 優 | 電気通信大学ロボメカ工房 | |
| 8 | からくり DC | 村田 真大 | 東京工芸大学 からくり工房 | |
| 9 | こじまうす 7CL | 小島 宏一 | 京都大学機械研究会 | |
| 10 | そねずみ | 曽根冬馬 | 芝浦工業大学マイコンゼミ | |
| 11 | MITEE 12 | David Otten | Massachusetts Institute of Technology | ※米国招待 |
| 12 | XA-KIT 試作機 | 飯田一輝 | からくり工房 A:Mac | |
| 13 | TYU三郎 | 小川 靖夫 | エフテック | |
| 14 | 杜之 Thin | 山田恵成 | ロボコンやっべし | |
| 15 | Root | 青木郁弥 | 東京工芸大学 からくり工房 | |
| 16 | XA-KIT03 | 野々下 博昭 | からくり工房 A:Mac | |
| 17 | T2 | 佐藤 高志 | 早稲田大学マイクロマウスクラブ | |
| 18 | 甲 | 岩崎 透 | 東京農工大学ロボット研究会 RUR | |
| 19 | ヌクヌク DASH Lily | 青木政武 | 山中湖ロボットクラブ | |
| 20 | Tushi | CHANG, CHIN-CHIA | Southern Taiwan University | |
| 21 | UTC2011 | 森永 研一郎 | 芝浦工業大学 MF | |
| 22 | MF2011 | 森永 英一郎 | 個人 | |
| 23 | マイクロマウス学習キット | 佐藤陽介 | メカトロ工房 | |
| 24 | 錦式式・改 | 寺崎 清 | 電気通信大学ロボメカ工房 | |
| 25 | mm-6A | 山下 伸逸 | キヤノン株式会社 | |
| 26 | iBot | Seah Zhong Da | Institute of Technical Education | |
| 27 | ぷーちゃん号 11 | 鱒淵祥司 | 電通大のアニキと愉快な仲間たち | |
| 28 | Min7.1 | Ng Beng Kiat | Ngee Ann Polytechnic | ※シンガポール招待 |
| 29 | Zeetah V | Harjit Singh, Pierre Hollis | Team Zeetah - Pierre Hollis/Harjit Singh | |
| 30 | 涼月改 | 溝部 和也 | 東京農工大学ロボット研究会 R.U.R | |
| 31 | VEYRON ver.2.0 | 松下 健嗣 | 東京工芸大学 からくり工房 | |
| 32 | BRAVE | 内田 雄太郎 | 電気通信大学ロボメカ工房 | |
| 33 | ハセシュマウス ver.1.0 | 長谷川 峻 | 渋谷教育学園幕張高等学校物理部 | |
| 34 | HMMR | 浜岡翔太 | 福井大学からくり工房 I.sys | |
| 35 | Excel-8a | Khiew Tzong Yong | Institute of Technical Education | |
| 36 | Decimus 2A | Peter Harrison | Private | ※英国招待 |
| 37 | ANCHOR | 河村祥太 | 法政大学電気研究会 | |
| 38 | トワイライト 2 号 | 鈴木英範 | トワイライトの会 | |
| 39 | 雪風4 | 中島史敬 | 個人 | |
| 40 | Raccoon | CHENG-YU HUANG | LungHwa University of Science and Technolgy | |
| 41 | 錦参式 | 寺崎 清 | 電気通信大学ロボメカ工房 | |

マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス予選（B）出走順表

| 出走順 | ロボット名 | 操作者 | グループ名 | 備考 |
|-----|-----------------|------------------------|--|-----------|
| 1 | STERA ver0.8 | 馬場 悠輔 | 個人 | |
| 2 | Melissa | 杉浦紗也香 | 早稲田大学マイクロマウスクラブ | |
| 3 | Turtle | YOU, ZONG-YU | LungHwa University of Science and Technology | |
| 4 | XA-KIT01 | 荒井優輝 | からくり工房 A:Mac | |
| 5 | ちるの | 植野健太郎 | 法政大学電気研究会 | |
| 6 | AXION | 渡部 聡 | 電気通信大学 ロボメカ工房 | |
| 7 | Vision Eye | 鈴木秀和 | 東京工芸大学 からくり工房 | |
| 8 | フラジール | 安藤 直人 | 法政大学電気研究会 | |
| 9 | Gonbe | 菊池直彦 | 電気通信大学ロボメカ工房 | |
| 10 | F-4 | 仲本 興広 | 東京工芸大学 からくり工房 | |
| 11 | ビスカーチャ | 大久保 祐人 | 電気通信大学ロボメカ工房 | |
| 12 | 大吟醸 | 秦 直哉 | 電通大のアニキと愉快的仲間達 | |
| 13 | SSTN-B | 笹谷 禎伸 | 福井大学からくり工房 i.Sys | |
| 14 | 食神王ガオガオファア改 | 高橋 和宏 | 電気通信大学ロボメカ工房 | |
| 15 | ESA TEST MOUSE | 綿谷 良太 | 個人 | |
| 16 | E-trick | Richard Ong Xiang Long | Institute of Technical Education | |
| 17 | Hibiki2009++ | 佐々木崇之 | 個人 | |
| 18 | TetraRE | 加藤雄資 | 個人 | |
| 19 | Wolf | Guo-Wei Cheng | LungHwa University of Science and Technology | ※台湾招待 |
| 20 | メーブル | 市河拓 | 電気通信大学ロボメカ工房 | |
| 21 | Excel-8b | Khiew Tzong Yong | Institute of Technical Education | |
| 22 | とらじろう | 竹本裕太 | 東京理科大学 Mice | |
| 23 | 雪風2 | 中島史敬 | 個人 | |
| 24 | PW-1 | CHEN, PIN-REN | Southern Taiwan University | |
| 25 | アヴァロン | 鹿貫 悠多 | 早稲田大学マイクロマウスクラブ | |
| 26 | サーチラット | 水谷優希 | 名古屋工学院専門学校 | |
| 27 | トクナガマウス | 徳永 章哲 | 法政大学 | |
| 28 | nsd6 | 西田和嗣 | 福井大学からくり工房 I.Sys | |
| 29 | lemon tree | WU, GUAN-CING | Southern Taiwan University | |
| 30 | Rayca | 飯田一輝 | からくり工房 A:Mac | |
| 31 | nsd3v2 | 西田和嗣 | 福井大学からくり工房 I.Sys | |
| 32 | 錦風来魚 | 村上青児 | 東京理科大学 Mice | |
| 33 | ichigo | 澤田洋介 | 名古屋工学院専門学校 | |
| 34 | SLM Type K_Labo | 土屋 聖也 | 東京工芸大学 からくり工房 | |
| 35 | MF32011DCW | 森永 英一郎 | 個人 | |
| 36 | ゴンベエ | 菊池直彦 | 電気通信大学ロボメカ工房 | |
| 37 | Min7.2 | Ng Beng Kiat | Ngee Ann Polytechnic | ※シンガポール招待 |
| 38 | Amber | 中島 瑞 | 電気通信大学ロボメカ工房 | |
| 39 | Flex | Vincent Eng Mao Quan | Institute of Technical Education | |
| 40 | Verdi MM2 | 平井秀一 | 電通大のアニキと愉快的仲間達 | |
| 41 | MITEE 13 | David Otten | Massachusetts Institute of Technology | ※米国招待 |

マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス シードマウス

| - | ロボット名 | 操作者 | グループ名 | 備考 |
|------|---------------|--------|----------------|----|
| 関西 | こじまうす 5 | 小島 宏一 | 京都大学機械研究会 | |
| 東日本 | δ eep Layer | 長谷川信 | 電通大のアニキと愉快的仲間達 | |
| 東日本 | dericut-02 | 保坂健人 | 電気通信大学 ロボメカ工房 | |
| 北陸信越 | Micesweeper 2 | 宇都宮 正和 | 個人 | |
| 東北 | Mono | 竹本裕太 | 東京理科大学 Mice | |
| 中部 | Tetra | 加藤雄資 | 個人 | |
| 九州 | KNCT-MM2DC | 葉山清輝 | 熊本高等専門学校 | |
| 学生 | シロスケ | 中瀬 優 | 東京理科大学 Mice | |
| 学生 | さくらねずみ5 | 佐倉 俊祐 | 東京理科大学 Mice | |

マイクロマウス（ハーフサイズ）競技予選出走順表

| 出走順 | ロボット名 | 操作者 | グループ名 | 備考 |
|-----|-----------------|----------------------|---|----|
| 1 | カプトガニ -E3 | 伊藤 昌平 | 株式会社エスキューブド | |
| 2 | Pika Pika lure | WU. GUAN-CING | Southern Taiwan University | |
| 3 | 青坊主 | 中川範晃 | 株式会社アールティ | |
| 4 | spear | 松井 祐樹 | 京都大学機械研究会 | |
| 5 | Mono | 竹本裕太 | 東京理科大学 Mice | |
| 6 | Unicorn | Sheng-Hung Lin | LungHwa University of Science and Technolgy | |
| 7 | うだかやん .half | 宇田川博樹 | 法政大学電気研究会 OB | |
| 8 | MF2011 | 森永 英一郎 | 個人 | |
| 9 | 溝ノ口鼠族 | 松井健夫 | トワイライトの会 | |
| 10 | グンディ | 大久保 祐人 | 電気通信大学ロボメカ工房 | |
| 11 | Min-Tushi | CHANG, CHIN-CHIA | Southern Taiwan University | |
| 12 | 小天旋 | 平井雅尊 | 電通大のアニキと愉快的仲間達 | |
| 13 | ゴゴゴ | 川上 靖次 | 株式会社アールティ | |
| 14 | はんにんよく（半身浴） | 伊藤ひさし | 個人 | |
| 15 | EggTorte | 加藤雄資 | 個人 | |
| 16 | からくり BASIC1/2 | 村田 真大 | 東京工芸大学 からくり工房 | |
| 17 | NEO NEET 2011 | 外川 貴規 | TEAM NEO ☆ NEETS | |
| 18 | こじまうす 6A | 小島 宏一 | 京都大学機械研究会 | |
| 19 | Vin | Vincent Eng Mao Quan | Institute of Technical Education | |
| 20 | mini かむかむ | 福井善朗 | 奈良先端科学技術大学院大学 | |
| 21 | なべまうす2 | 渡辺 香 | 東京工芸大学 からくり工房 | |
| 22 | i^2 | 市野塚 朝 | 電気通信大学ロボメカ工房 | |
| 23 | しらす | 後藤賢一 | 東京理科大学 Mice | |
| 24 | SaharaMouse2010 | 佐藤陽介 | チームサハラ | |
| 25 | Ning5 | Ng Beng Kiat | Ngee Ann Polytechnic | |
| 26 | Black Eye II | 宇都宮 正和 | 個人 | |
| 27 | Vision Eye 1/2 | 鈴木秀和 | 東京工芸大学 からくり工房 | |
| 28 | AURA | 鹿貫 悠多 | 早稲田大学マイクロマウスクラブ | |
| 29 | SaharaMouse09M | 菅原昌弥 | TeamSahara | |
| 30 | 半錦式 | 寺崎 清 | 電気通信大学ロボメカ工房 | |
| 31 | ロング12号機 | 小峰 直樹 | 個人 | |
| 32 | Excel:mini-3 | Khiew Tzong Yong | Institute of Technical Education | |
| 33 | こじまうす 7 | 小島 宏一 | 京都大学機械研究会 | |

マイクロクリッパー競技出走順表

| 出走順 | ロボット名 | 操作者 | グループ名 | 備考 |
|-----|-----------------|----------------------------------|----------------------|----|
| 1 | TK-Force SE | 識名 拓 | 筑波大学 つくばろぼっとサークル | |
| 2 | TANKER | Chen Xingze | ece-505 | |
| 3 | ジャッジマン | 村上祐一 | 電気通信大学ロボメカ工房 | |
| 4 | Accelerator | SHI YANG | NP-505 | |
| 5 | 木ねずみ(腕) | 池田 盛陽 | 電気通信大学ロボメカ工房 | |
| 6 | ヌクヌク DASH Alter | 青木政武 | 山中湖ロボットクラブ | |
| 7 | Ei Tone | Hmu Thit Khin and Kyaw Htet Aung | ECE 507 | |
| 8 | タニシくん一号 | 畑 元、寺崎 清 | 電気通信大学ロボメカ工房 | |
| 9 | VINS | Kyaw Htet Aung | Ngee Ann Polytechnic | |
| 10 | Ranger | Lau Yew Kai, Guo Jun | NP-506 | |
| 11 | G-R | 岩崎慎也 | 日本工業大学 | |
| 12 | たかしくん | 江崎 竜臣 | 山中湖ロボットクラブ | |

ロボットレース競技予選出走順表

| 出走順 | ロボット名 | 操作者 | グループ名 | 備考 |
|-----|----------------|----------------|--|----|
| 1 | 韋駄天 | 中嶋 優輝 | 電気通信大学ロボメカ工房 | |
| 2 | トラスト | 市河拓 | 電気通信大学ロボメカ工房 | |
| 3 | BLITZ-Zwei | 村上祐一 | 電気通信大学ロボメカ工房 | |
| 4 | 烈華 弐 | 市野塚 朝 | 電気通信大学ロボメカ工房 | |
| 5 | レベノク | 高橋陸 | 電気通信大学ロボメカ工房 | |
| 6 | 錦参式 TR | 寺崎 清 | 電気通信大学ロボメカ工房 | |
| 7 | IR-Eins | 今田 光 | 電気通信大学ロボメカ工房 | |
| 8 | Intersection | 辻本 朋也 | 芝浦工業大学 SRDC | |
| 9 | 人生送りバント | 鈴木誠太郎 | 芝浦工業大学 SRDC | |
| 10 | CLOSS | 原嶋広和 | 芝浦工業大学 SRDC | |
| 11 | ヨーヨーマツ | 佐藤壮 | 芝浦工業大学 SRDC | |
| 12 | 五月病患者 | ソーラ ザック | 芝浦工業大学 SRDC | |
| 13 | DCflea | 小池清太 | 芝浦工業大学 SRDC | |
| 14 | トラジ | 鷺尾信幸 | 芝浦工業大学 SRDC | |
| 15 | TJR | 須田龍太郎 | 芝浦工業大学 SRDC | |
| 16 | ヴェルデ | 山崎裕介 | 芝浦工業大学 SRDC | |
| 17 | みきぶる | 石崎 祐己 | Freeze | |
| 18 | FreeTracer | Meng weilin | Institute of Technical Education | |
| 19 | Advance V2 | Toh E Sheng | Institute of Technical Education | |
| 20 | MyWindy | Wooyong Choi | MAZE | |
| 21 | ゴールデン大使 1 号 | 金子侑樹 | NCC | |
| 22 | SunWork V | 谷内田 茂成 | NCC | |
| 23 | 田中太郎 | 板尾和矢 | 金沢工業高等専門学校 | |
| 24 | 弓角14号 | 畠山和昭 | 銀座商店街 | |
| 25 | ペーシア | 大倉隆義 | 銀座商店街 | |
| 26 | 朱音 | 大野智央 | 埼玉県立狭山工業高等学校 | |
| 27 | TWIST 3 号 | 関場 巧 | 埼玉県立狭山工業高等学校 | |
| 28 | EMT-2 | 黒沼星輝 | 埼玉県立狭山工業高等学校 | |
| 29 | OPEX | 高橋春輝 | 埼玉県立狭山工業高等学校 | |
| 30 | 名前 | 古別府航 | 埼玉県立狭山工業高等学校 | |
| 31 | sf | 大川拓哉 | 埼玉県立狭山工業高等学校 | |
| 32 | FONOI | 入澤一翔 | 埼玉県立狭山工業高等学校 | |
| 33 | ブロードウェイ | 中野 夏輝 | 埼玉県立狭山工業高等学校 | |
| 34 | kouta_MK2 | 野原孝太 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械部 | |
| 35 | クラッチ | 倉品陽 | 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科 | |
| 36 | モーグリ1号 | 須田龍馬 | 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械科 | |
| 37 | YUKI | 細井勇希 | 埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部 | |
| 38 | Christmas_tree | Yu-Cheng Wu | LungHwa University of Science and Technology | |
| 39 | Li-Zai | Shih-Wei Chao | LungHwa University of Science and Technology | |
| 40 | NTD | Lin, Chih-Yuan | Lunghwa University of Science and Technology | |
| 41 | くうろん | 高田祐樹 | 渋谷教育学園幕張高等学校物理部 | |
| 42 | KW. ベガス | 松尾悠自 | 渋谷教育学園幕張高等学校物理部 | |
| 43 | どっぶらー | 高木良太 | 渋谷教育学園幕張高等学校物理部 | |
| 44 | へるつ | 吉岡 弘人 | 渋谷教育学園幕張高等学校物理部 | |
| 45 | TMR 01 | 外丸健太郎 | 渋谷教育学園幕張中学校 | |
| 46 | HK-000 | 岸波 華彦 | 渋谷教育学園幕張中学校電気部 | |
| 47 | 金さんの愉快的ロボット | 金田裕喜 | 渋谷教育学園幕張中学校電気部 | |
| 48 | はやぶさ | 大鶴啓介 | 渋谷教育学園幕張中学校電気部 | |
| 49 | myLT2011_u | コンドカル ウツシヨ | 渋谷幕張教育学園中学校 | |
| 50 | clock tower | 市川雄大 | 新座総合技術高等学校 電子機械部 | |
| 51 | thirty minute | 杉井 洸太 | 新座総合技術高等学校 電子機械部 | |
| 52 | ワイゼル | 村山直浩 | 新座総合技術高等学校・電子機械科 | |
| 53 | ナカツツ | 中塚万貴 | 新座総合技術高等学校電子機械部 | |
| 54 | TCRB | 林 圭祐 | 青山学院大学 | |
| 55 | とれーさ | 木暮克徳 | 青山学院大学 MebiAs エンジニアリング | |
| 56 | MINKY | 白崎咲菜 | 青山学院大学 MebiAs エンジニアリング | |
| 57 | lope-adol | 永嶋崇人 | 青山学院大学 MebiAs エンジニアリング愛好会 | |
| 58 | ムーンダスト | 古賀 一稀 | 千葉県立清水高等学校 | |
| 59 | ケネッサーアロー号 | 原 隆仁 | 千葉県立清水高等学校 | |
| 60 | うなぎ1号 | 北島 直也 | 千葉県立清水高等学校 | |
| 61 | おこじょ | 浅野 俊昭 | 千葉県立清水高等学校 | |

| 出走順 | ロボット名 | 操作者 | グループ名 | 備考 |
|-----|-----------------|---------------|-----------------------|----|
| 62 | PIONEER VI | 柳沢 歩 | 東京工科自動車大学校 | |
| 63 | FTR-1 | 平尾 恒義 | 東京工科自動車大学校 | |
| 64 | Swan | 保坂 元 | 東京工科自動車大学校 | |
| 65 | エネゴリくん | 田中将喜 | 東京工科自動車大学校 | |
| 66 | 欠陥住宅 | 千賀敏弘 | 福井大学 | |
| 67 | 動くんです | 伊原木 駿 | 福井大学 | |
| 68 | またたび | 山口 龍太郎 | 福井大学 | |
| 69 | kuro | 西尾太志 | 福井大学 からくり工房 I.sys | |
| 70 | 大魔神 NOMURA | 佐佐木 皓一 | 福井大学 からくり工房 I.sys | |
| 71 | KNCT-RT1 | 葉山清輝 | 熊本高等専門学校 | |
| 72 | スーパーたこボン3 | 伊藤ひさし | 個人 | |
| 73 | Village stone | 村石 亘 | 黒い箱 | |
| 74 | アヴァロン | 鹿貫 悠多 | 早稲田大学マイクロマウスクラブ | |
| 75 | Lamborghini | 山中邑介 | 中国職業能力開発大学校 | |
| 76 | 風ちゃん | 志村 崇 | 東京農工大学ロボット研究会 R.U.R | |
| 77 | カナル 03 | 染野 晋也 | 東京理科大学 Robot Creators | |
| 78 | North Field | 北野 真弘 | 東洋大学ロボット研究会 | |
| 79 | FRAGILE011RT | 河野純也 | 日産自動車株式会社 | |
| 80 | マジックミラー号 R-18 | 加藤 裕斗 | 椋鳥 | |
| 81 | ボンボン | 石崎 智史 | 明星大学 飯島研究室 | |
| 82 | しろたま2 | 荒木信光 | 明星大学情報学部飯島研究室 | |
| 83 | トロンコ | 竹田 匡佑 | Shrimp | |
| 84 | F0166 | 小川 靖夫 | エフテック | |
| 85 | TroubleE | 落合誠治 | からくり工房 I.Sys | |
| 86 | T-666 | 長谷川将 | プラシド究極態 | |
| 87 | Clockwork Apple | 猪野貴之 | ロボ研 OB の会 (仮) | |
| 88 | 風兎 2011LT | 山口辰久 | 京都大学機械研究会 OB・OG 会 | |
| 89 | TETRA2 | 一圓健太郎 | 鈴鹿工業高等専門学校専攻科 | |
| 90 | 黄金鯨 2 | 大橋 辰也 | チームレインボー | |
| 91 | オリエンタルグリーンα ? | 高橋 勉 | チームレインボー | |
| 92 | Mun Bbaeng | Mun Byeongjun | Dankook UNIV. | |
| 93 | Ning3 | Ng Beng Kiat | Ngee Ann Polytechnic | |
| 94 | Verdi RT3 | 平井秀一 | 電通大のアニキと愉快的仲間達 | |
| 95 | Cartis02RT | 平井雅尊 | 電通大のアニキと愉快的仲間達 | |

競技規定集

公益財団法人ニューテクノロジー振興財団

マウス委員会

2011年11月改訂

マウスクラシック競技規定

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ウスと呼ぶ。

1. マウスに関する規定

- 1-1 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。
- 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 5 cm、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。また、迷路全体の外周の壁は全て存在する。(図 1 参照)

3. 競技に関する規定

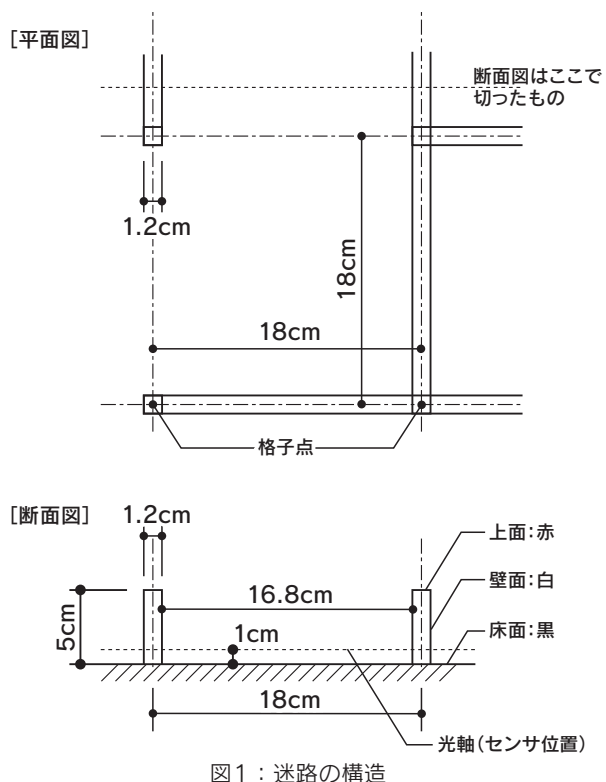
- 3-1 マウスが始点から終点への走行に要した最短の時間をそのマウスの迷路通過時間記録とする。マウス競技においては迷路通過時間記録および最短時間達成までの過程ならびにその間の自立性を評価する。
- 3-2 操作者は迷路が公開された後で迷路に関する情報をマウスに入力してはならない。また競技中にスイッチ操作等で、迷路に関する情報を修正、あるいは部分的に消去することはできない。

- 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、もしくはマウスの走行中止が認められた時点で終了する。
- 3-4 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 マウスは 10 分間の持時間を有し、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、持時間を 7 分、走行回数を 5 回、また持時間を 5 分、走行回数を 5 回とすることがある。
- 3-7 マウスの床面より 5 cm以内の部分の部分が全て終点の区画に入ったとき、その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]

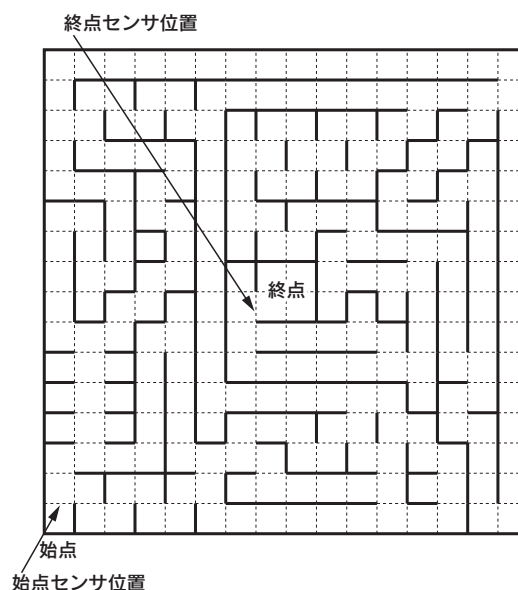
1. 競技中にプログラムのローディングおよびROMの交換を行なうことは許されない。また、競技中にマウスを本体とは独立した開発装置やコンソールボックスと接続してプログラム実行に関する指示を与えることも許されない。
2. 競技中にタイヤについた埃やごみ等を、粘着テープ等で除去することは許されるが、摩擦力を増やすために、溶剤等を使用してはならない。
3. マウスは各走行において終点到着後も、さらに迷路の探索を続けることができる。この場合、始点から初めて終点に達するまでの時間を記録とする。
4. マウスが始点に戻った後 2 秒以内に再スタートした場合、次回の走行を開始したとみなされるが、その走行の計時記録は無効とする。
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 1 mm 程度の間隙があるいは



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：透過型赤外線センサ
光軸は水平であり、床面より 1 cm 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。



■ マイクロマウスクラシック競技 運営に関する注意事項

1. クラス分けについて

(1) マイクロマウスクラシック競技フレッシュマンクラス

新人あるいは入門間もない人のためのマイクロマウス競技。新人あるいは初心者と自分自身で判断する人は誰でも参加できます。ただし今までに全日本大会ならびに海外での同等の大会で、ゴールに到達したことのある人、あるいはゴールに到達したことのあるマウスは除きます。また、競技時に審査員長にエキスパートクラスが適当と判断されたマウスは入賞から除外されます。

※フレッシュマンクラスは自分を初心者と考える人が、自分自身で作ったマウスを持って参加する事を基本とした競技です。また、先輩などの作ったマウスを譲り受けた場合も、初心者によるマウスとは認められないケースがあります。

(2) マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス

予選と決勝があり、決勝戦は予選通過者と各地区での成績によりシードされた参加者（原則として地区大会による推薦者）によって行われます。なお、予選に出場したロボットの中で、審査委員が特に技術的に優れていると認められたマウスは、（予選の順位によらず）決勝に出場できることがあります。また決勝戦への参加は、同一製作者によるマウスあるいは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マウスは1台限りとし、かつ一人のオペレーター（製作者がオペレートするのが原則）は一台のマウスしか操作できないこととします。

2. 参加登録について

フレッシュマンクラスは、同一製作者（＝オペレーター）のロボット参加登録台数は1台のみとします。但し、エキスパートクラス予選の参加登録台数についての制限は有りません。

3. バッテリー交換について

フレッシュマンクラスでは、競技中、同一仕様のバッテリーに限り交換することを許されます。エキスパートクラスでは、予選、決勝を通じて、競技中のバッテリー交換が一切禁止されます。

4. 持ち時間及び走行回数について

エキスパートクラス予選は、持ち時間7分、走行回数5回で競技を行われ、決勝においては持ち時間5分、走行回数5回で競技を行います。また、フレッシュマンクラスは、持ち時間7分、走行回数5回で競技を行います。

5. 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、極力あらゆる人間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おります。

(1) 照明環境について
上記の精神に則り、今回の競技会場で用意された通常の照明環境で実施いたします。

(2) フラッシュ撮影等について
マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス決勝につきましては、客席からのフラッシュ撮影は禁止されません。ただし、エキスパートクラス決勝以外の競技については、従来どおり、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。

6. 地区大会等におけるエキスパートクラスの全国大会決勝出場（シード）権について

各地区大会・学生大会において、出走台数が10台以上の場合、推薦される1台を全国大会決勝にシードします。また、出走台数が30台を超える場合、もう1台追加して2台とします。

7. エキスパートクラス予選ならびにフレッシュマンクラスは、出走台数によって、各々迷路2面で行うことがあります。

8. エキスパートクラス決勝では、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。

9. フレッシュマンクラスについて予選を行う場合は、以下の方法で実施した上、原則的に上位 30 台を決勝進出として、同日の午後に決勝を実施する。（※2011年11月改訂）

- ・マイクロマウスに関する規程
- ・基本的な規定はマイクロマウスクラシック競技規定に準じる。
- ・予選に関する規定
- ・予選で使用される迷路の大きさは、通常の競技用迷路を1/4に区画した8×8区画とする。
- ・8×8迷路を3分間に3回走行する事が出来る、終点区画は対角上の(X-7,Y-7)1区画とし、3回の内の最短時間を採用。（参考：クォーターマウスは5分5回走行可）
- ・予選迷路はフルサイズの16×16を使用し、四隅から各々走行する。
- ・計測は四か所で1/10秒単位の手動計測とする。
- ・予選走行終了後、原則的に上位30台を予選通過とし発表する。

■ マイクロマウスクラシック競技 評価基準

| 表彰名 | 評価基準 |
|------------------|--|
| 優勝～6位 | 最短走行時間の短さを評価 |
| 自律賞（※2011年11月改訂） | 1回目のスタートから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。全走行を完了したマウスがない場合は、最初にタッチした時までの最短完走時間を記録したマウスを評価する。 |
| 探索賞 | 最初のトライでゴールした場合の歩数の少なさを評価 |
| 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 |
| 優秀賞 | 高校生以下の若手により特に独自で製作されたマウス、最短時間等を評価 |
| 特別賞 | 以上の評価以外の特に優れたものを評価 |

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

■ マイクロマウスクラシック競技 表彰内容

マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス

| | |
|------------|--------------------|
| 優勝 | 賞状、トロフィー、研究奨励金10万円 |
| 2位 | 賞状、トロフィー、研究奨励金 5万円 |
| 3位 | 賞状、トロフィー、研究奨励金 3万円 |
| 4位 | 賞状、研究奨励金 2万円 |
| 5位 | 賞状、研究奨励金 1万円 |
| 6位 | 賞状、研究奨励金 1万円 |
| 自律賞 | 賞状、研究奨励金 3万円 |
| 探索賞 | 賞状、 |
| ニューテクノロジー賞 | 賞状、 |
| 優秀賞 | 賞状、 |
| 特別賞 | 賞状 |

※ この他、受賞者全員に記念品等が贈られます。また参加者全員に参加賞が贈られます。

マイクロマウスクラシック競技フレッシュマンクラス

| | |
|------------|-------------------|
| 優勝 | 賞状、トロフィー、研究奨励金5万円 |
| 2位 | 賞状、トロフィー、研究奨励金3万円 |
| 3位 | 賞状、トロフィー、研究奨励金1万円 |
| 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 |
| 自律賞 | 賞状、研究奨励金2万円 |
| 探索賞 | 賞状、 |
| ニューテクノロジー賞 | 賞状、 |
| 優秀賞 | 賞状、トロフィー |
| 特別賞 | 賞状 |

※ この他、受賞者全員に記念品等が贈られます。また参加者全員に参加賞が贈られます。

マイクロマウス（ハーフサイズ）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 12.5 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。
- 2-2 迷路は 9 cm × 9 cm 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 2.5 cm、厚さは 0.6 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。終点の位置や終点領域の大きさについて競技会ごとに定める。なお終点の位置は終点領域入り口の座標で表現する。（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び、終点領域の内部を除く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、迷路全体の外周にはすべて壁が存在する（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立性を評価する。
- 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時間は最大 15 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 2.5 cm 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：透過型赤外線センサ
光軸は水平であり、床面より 0.5 cm 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. 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。
- 10. 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。

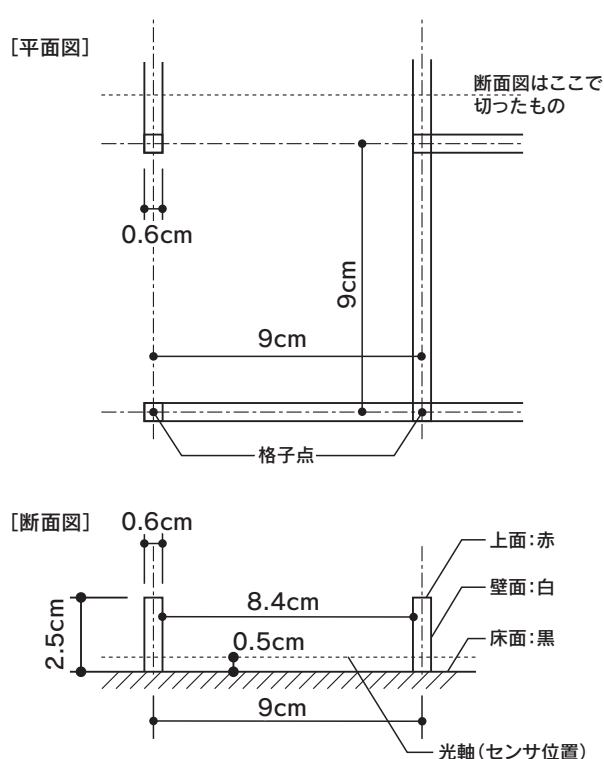


図1：迷路の構造

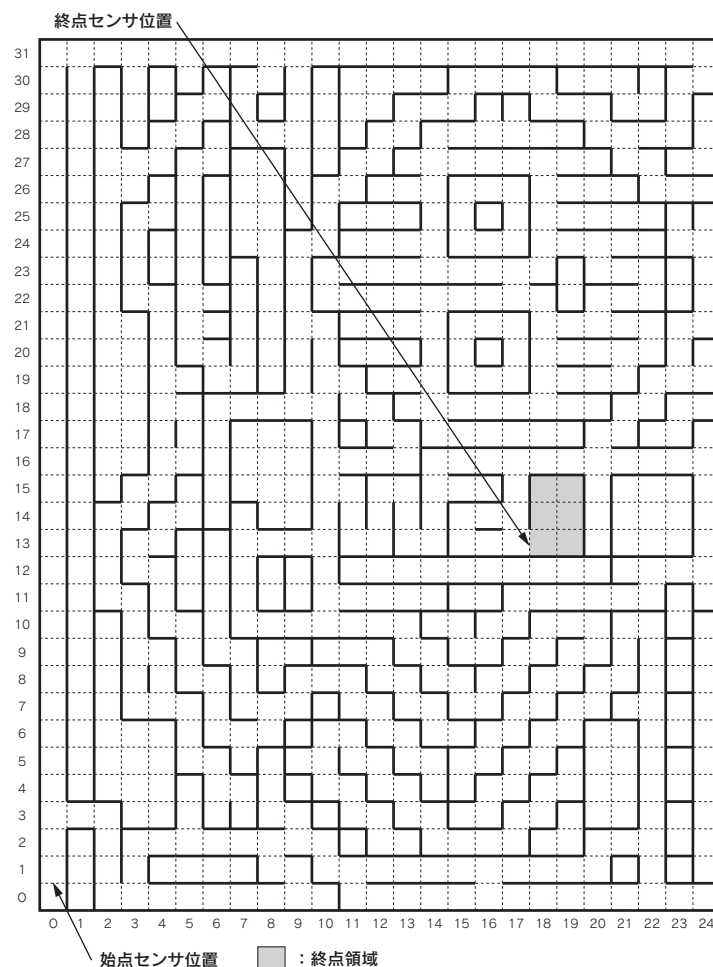


図2：センサ位置と終点領域入り口の座標

終点の位置は、競技規定 2-2 の出発方向（時計回り）を Y、右方向を X とし始点の区間を $X0 \cdot Y0$ として、終点領域入り口の座標で表す。
(上図の例における終点領域：終点領域入り口の座標は $X18 \cdot Y13$ である。)

■ マイクロマウス（ハーフサイズ）競技 運営に関する注意事項

1. 予選及び決勝を行います。予選通過台数は、後日発表します。
2. 迷路全体の大きさおよび終点領域入り口の座標については、原則開催日の2ヶ月前に発表します。
3. 持ち時間については、開催日の約2ヶ月前に発表します。
4. 参加登録台数について
同一製作者のロボットの参加登録台数については制限しません。
なお決勝への参加は、同一製作者によるマウス、あるいは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マウスは1台限りとし、また、決勝においては、一人のオペレーター（製作者がオペレートするのが原則）は一台のマウスしか操作できないこととします。
5. 競技中のバッテリー交換は一切禁止されます。
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、極力あらゆる人間環境で動くロボットを目指すことを基本精神と

しています。

- (1) 照明環境について
上記の精神に則り、今回の会場で用意された通常の照明環境で実施いたします。
- (2) フラッシュ撮影等について
マイクロマウス競技エキスパートクラス決勝以外の競技については、従来どおり、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. 決勝では、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。

8. 地区大会等のマイクロマウス（ハーフサイズ）競技における優秀マウスの全国大会決勝出場（シード）権について

本年度の各地区大会・学生大会において、マイクロマウス（ハーフサイズ）競技が開催され、出走台数が10台以上の場合、この大会から推薦される1台を全国大会決勝にシードします。

■ マイクロマウス（ハーフサイズ）競技 評価基準

| 表彰名 | 評価基準 |
|------------------|--|
| 優勝～6位 | 最短走行時間の短さを評価 |
| 自律賞（※2011年11月改訂） | 1回目のスタートから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。全走行を完了したマウスがない場合は、最初にタッチした時までの最短完走時間を記録したマウスを評価する。 |
| 探索賞 | 最初のトライでゴールした場合の歩数の少なさを評価 |
| 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 |
| 優秀賞 | 高校生以下の若手により特に独自で製作されたマウス・最短時間等を評価 |
| 特別賞 | 以上の評価以外の特に優れたものを評価 |

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

■ マイクロマウス（ハーフサイズ）競技 表彰内容

| | |
|------------|--------------------|
| 優勝 | 賞状、トロフィー、研究奨励金20万円 |
| 2位 | 賞状、トロフィー、研究奨励金10万円 |
| 3位 | 賞状、トロフィー、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 |
| 探索賞 | 賞状、 |
| ニューテクノロジー賞 | 賞状、 |
| 優秀賞 | 賞状、トロフィー |
| 特別賞 | 賞状 |

※ この他、受賞者全員に記念品等が贈られます。また参加者全員に参加賞が贈られます。

マイクロクリッパー競技規定

マイクロクリッパー競技とは、ロボットが未知の迷路の中の円筒（空缶）を自分で発見して、これを上下逆さまにし、一定時間内に逆さまにした円筒の個数の多さを競う競技である。ここに出場するロボットをマイクロクリッパーと呼ぶ。

1. マイクロクリッパーに関する規定

- 1-1 マイクロクリッパー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 マイクロクリッパーは、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・調整と、全く同一仕様のバッテリーの交換は許される。
- 1-3 マイクロクリッパーは本体の一部を切り離し迷路内に放置してはならない。
- 1-4 マイクロクリッパーは迷路内の床面上を走行しなければならない。円筒および迷路の壁を飛び越しあるいはよじ登ってはならない。

1-5 マイクロクリッパーは、迷路および円筒を変形させたり、あるいは壊してはならない。

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。
- 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 区画以下とする。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 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。
- 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。すべての格子点には少なくとも1つの壁が接している。

3. 円筒に関する規定

- 3-1 迷路の中のいくつかの単位区画のほぼ中央に円筒が置かれている。
- 3-2 円筒は市販（ジュース等で）されているスチール缶の空缶を用いる。
- 3-3 円筒は高さ 104 mm、直径 53 mm、重量 38 gである。（高さ、直径の誤差は± 0.5 mm以下、重量は± 3 g以下）
- 3-4 円筒の上面は白色、側面は黄色、下面は青色で着色されている。

4. 競技に関する規定

- 4-1 マイクロクリッパーは 7 分間の持時間を有し、この間 5 回までの走行をすることができる。
- 4-2 マイクロクリッパーは迷路内の円筒を上下逆さまにするものとし、競技終了時点で迷路内で上下逆さまになっている円筒の個数を競技の記録とする。
- 4-3 持ち時間内に、全ての円筒を逆さまにしたマイクロクリッパーが複数いる場合は、最後にマイクロクリッパーが始点に戻って停止するまでの時間で、順位を決定する。
- 4-4 迷路の形および円筒の位置は競技開始まで公開されない。
- 4-5 操作者は迷路が公開された後で迷路および円筒の位置に関する情報をマイクロクリッパーに入力してはならない。
- 4-6 持ち時間の測定は、競技委員長のスタートのコールによって開始される。
- 4-7 迷路の走行は、毎回始点より開始し2秒以上停止した場合、もしくは走行中止が認められた時点で終了する。
- 4-8 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クリッパーに触れてはならない。競技委員長は、あらかじめ動作に異常が認められた場合、走行中止の申し出を認める。それ以外の走行中止の申し出については、認められない。
- 4-9 円筒は競技開始前に迷路内の所定の位置に置かれる。操作者は、マイクロクリッパーの走行中、円筒に手を触れてはならない。

4-10 マイクロクリッパーの再スタートの場合、競技委員長の承認を得て、マイクロクリッパーが一度触れた円筒を迷路から排除することができる。

4-11 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。

4-12 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クリッパー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。

4-13 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、競技中にマイクロクリッパーを、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. 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クリッパーを置いてはならない。

4. マイクロクリッパーの寸法について

マイクロクリッパーの大きさに関する制限はない。ただし、その下部構造は迷路の大きさによる制限を受ける。

5. 迷路について

迷路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、迷路を組換え可能とするため、壁および床面には 1 mm程度の間隙あるいは段差が生じることがある。

6. 迷路中円筒が置かれる区画の中心に、確認の為に直径8mm程度の円形青色のシールが貼られる。

7. 円筒が、壁や柱あるいはマイクロクリッパーにもたれている場合、その円筒は倒れているものとみなす。

■ マイクロクリッパー競技 運営に関する注意事項

1. 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台数は1台のみとします。

2. マイクロクリッパー競技の円筒は、従来同様空缶にカッティングシートを貼付しています。

3. マイクロクリッパー競技では、競技中、同一仕様のバッテリーに限り交換することが許されます。

4. 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、極力あらゆる人間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、今回の競技会場で用意された通常の照明環境で実施いたします。

(2) フラッシュ撮影等について

従来どおり、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。

5. 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。

■ マイクロクリッパー競技 評価基準

| 表彰名 | 評価基準 |
|------------|---|
| 優勝～3位 | 持ち時間以内に逆さまにした円筒の個数の多さ、または全ての円筒を逆さまにした後、スタート地点に戻ってきた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 |
| 特別賞 | 以上の評価以外の特に優れたものを評価 |

※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。

■ マイクロクリッパー競技 表彰内容

| | |
|------------|--------------------|
| 優勝 | 賞状、トロフィー、研究奨励金10万円 |
| 2位 | 賞状、トロフィー、研究奨励金 5万円 |
| 3位 | 賞状、トロフィー、研究奨励金 3万円 |
| ニューテクノロジー賞 | 賞状、 |
| 特別賞 | 賞状 |

※ この他、受賞者全員に記念品等が贈られます。また参加者全員に参加賞が贈られます。

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スと呼ぶ。

1. ロボットレースに関する規定

- 1-1 ロボットレース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 ロボットレースの大きさは全長 25cm、全幅 25cm、全高 20cm 以内でなければならない。
- 1-4 ロボットレースは、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できる。
- 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。

3. 競技に関する規定

- 3-1 ロボットレースは、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。走行中のロボットレース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 ロボットレースは、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サしてから、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サする間を計測する。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。

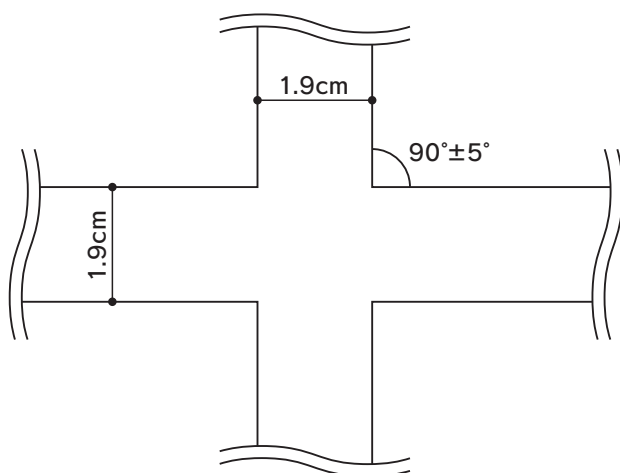


図1：交差点

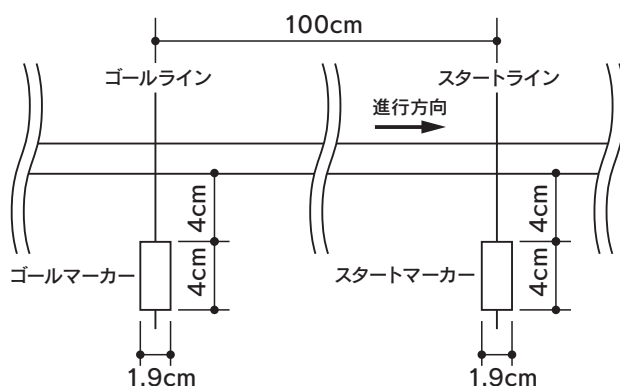


図3：スタート・ゴールマーカー

【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. スタートの操作の後、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. コースは1mm程度の段差が生じることがある。
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(図に示されている)
種類：透過型赤外線センサ
光軸は水平であり、床面より約1cmの高さにある。
9. 路面のグリップに関する申し出は受け付けられない。

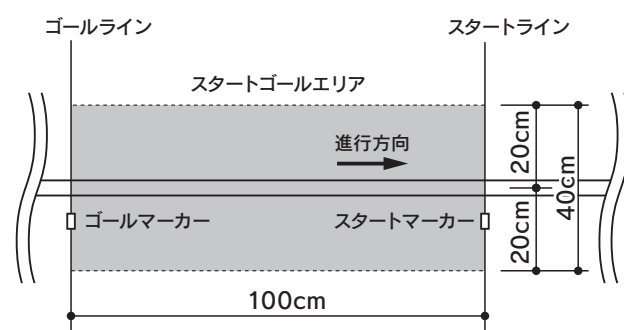


図2：スタート・ゴールエリア付近

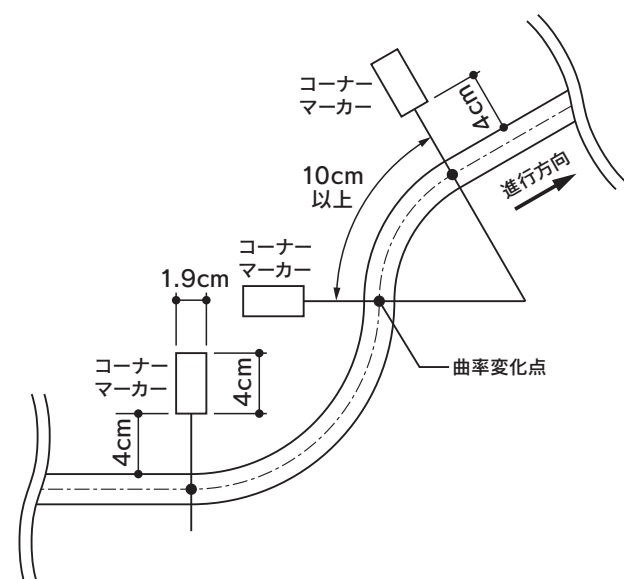


図4：曲率半径の変化する点(曲率変化点)とコーナーマーカー

■ ロボトレース競技 運営に関する注意事項

1. 予選に参加したロボトレースの内、上位約30台が決勝に進出することが出来ます。なお、予選に出場したロボトレースの中で、審査員に特に技術的に優れていると認められたロボトレースは、(予選の順位によらず) 決勝に出場できることがあります。
また決勝戦への参加は、同一製作者あるいは同一グループによって制作された技術的に類似性の高いロボトレースは1台限りとし、かつ一人のオペレーター（製作者がオペレートするのが原則）は一台のロボトレースしか操作できないこととします。
2. 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台数は1台のみとします。
3. ロボトレース競技のコースの走行面は、木材に黒のつや消し塗料が塗布されています。ラインは白のビニールテープ（及びそれに準じるもの）を使用します。走行面は極力平らとなるようフィールドを製作しますが、工作・設置の精度により、ある程度の段差は残ります。これについてのクレームは受け付けません。
4. ロボトレース競技では、予選、決勝を通じて、競技中のバッテリー交換が一切禁止されます。

5. 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、極力あらゆる人間環境で動くロボットを目指す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、今回の競技会場で用意された通常の照明環境で実施いたします。
- (2) フラッシュ撮影等について
- 従来どおり、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。
6. ロボトレースの同一性に関する特別車検について
- ロボットの同一性についてより厳密に審査を行うために、受け付け後、一定の時間専用の台に全てのロボトレースを乗せて頂き、その独自性や類似性について審査を行うこととします。
7. 決勝では、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。

■ ロボトレース競技 評価基準

| 表彰名 | 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 |
| 特別賞 | 以上の評価以外の特に優れたものを評価 |

※同一グループによって制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 表彰内容

| | |
|------------|--------------------|
| 優勝 | 賞状、トロフィー、研究奨励金10万円 |
| 2位 | 賞状、トロフィー、研究奨励金 5万円 |
| 3位 | 賞状、トロフィー、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 |
| 優秀賞 | 賞状 |
| 特別賞 | 賞状 |
| 高校生優勝 | カップ |

※ この他、受賞者全員に記念品等が贈られます。また参加者全員に参加賞が贈られます。

マイクロマウス2011協賛・協力運営団体

- 【主催】 公益財団法人ニューテクノロジー振興財団、つくば市
- 【共催】 独立行政法人産業技術総合研究所、財団法人つくば科学万博記念財団、筑波大学
- 【後援】 文部科学省、経済産業省、茨城県、独立行政法人科学技術振興機構、
独立行政法人新エネルギー・産業技術総合開発機構、
公益社団法人計測自動制御学会、一般社団法人情報処理学会、
つくば市教育委員会、社団法人電気学会、公益財団法人日本科学技術振興財団、
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、
社団法人日本ロボット工業会、社団法人発明協会
- 【特別協力】 バンダイナムコグループ
- 【協力】 財団法人広沢技術振興財団
- 【運営協力】 茨城県つくば中央警察署
筑波大学次世代ロボティクス・サイバニクス学域
筑波大学 GCOE プログラムサイバニクス国際教育研究拠点
筑波学院大学オフキャンパスプログラム (OCP)
つくばインターンシップ・コンソーシアム (TIC)
クラーク国際記念高校
- 【特別協賛】 株式会社日立製作所、北陽電機株式会社、マイクロテック・ラボラトリー株式会社
- 【協賛】 株式会社アールティ、エフテック株式会社、株式会社オーム社、
(50音順) オリエンタルモーター株式会社、株式会社ジェイエス・ロボティクス、
※予定 スマッツ株式会社、有限会社テクノラボ、並木精密宝石株式会社、
双葉電子工業株式会社、有限会社マイテック メカロボショップ、
マクソンジャパン株式会社、メカトロ工房／東京工芸大学

2011 年 11 月発行

編集・発行：公益財団法人ニューテクノロジー振興財団

<事務局>

〒146-0093 東京都大田区矢口2-1-21
TEL : 03-3756-8551 FAX : 03-3756-5821
<http://www.ntf.or.jp>

MEMO

Handwriting practice lines consisting of 20 sets of horizontal dotted lines.

ロボスプリントに挑戦しよう!!

ロボスプリントは、

財団法人ニューテクノロジー振興財団が、ロボット作りをきっかけとして「モノづくり」への親しみや視野を広げることが目的に企画した組立てキットです。2010年に、C言語によるプログラム制御ができるようバージョンアップしました。ロボスプリントキットを組立てることで、地域主導の組立講習会や競技会を通じて楽しいものづくりの輪が広がることが期待しています。

財団法人ニューテクノロジー振興財団

ロボスプリントの詳細はコチラ

①スマッツホームページ (PRODUCTS>RoboSprint)

<http://www.smats.ecweb.jp>

②キットの紹介・ソフトウェアダウンロード

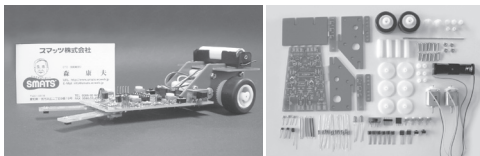
http://www.f.or.jp/mouse/sprint_kit.html

③作り方・競技会

<http://www.sayama-th.spec.ed.jp/html/RSHP/index.html>

標準小売価格

ロボスプリントキット ¥3,800 (税込¥3,990)



ロボスプリントキットは、財団法人ニューテクノロジー振興財団が、バンダイロボット研究所の技術協力を得て開発し、スマッツ株式会社が製作協力・販売するものです。

お問い合わせは



総販売代理店

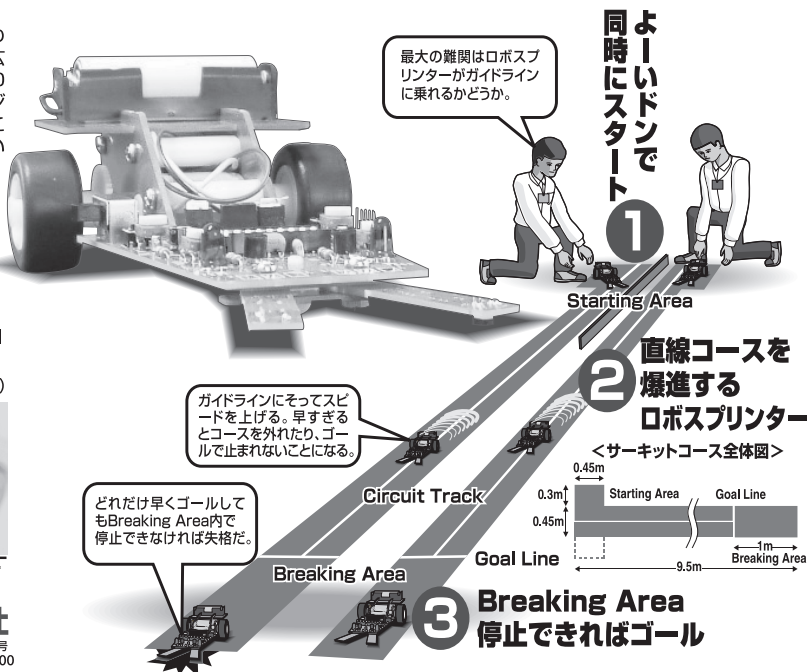
スマッツ株式会社

〒491-0918 愛知県一宮市末広二丁目9番19号

TEL 0586-82-6200 FAX 0586-52-4500

URL <http://www.smats.ecweb.jp>

E-Mail info@smats.ecweb.jp



KOGEI
東京工芸大学 TOKYO POLYTECHNIC UNIVERSITY

<http://www.t-kougai.ac.jp/>

さあ、マイクロマウスを始めよう!

メカトロ工房

<http://www.mechatro-kobo.com>

ニューテクノロジー振興財団公認キットの販売



東京工芸大学からくり工房では、本教材をマイクロマウス初心者者の導入用として利用しています。必要な物は全て含まれているので、ロボット製作初心者でもOK! 半田付けの練習にもなります。

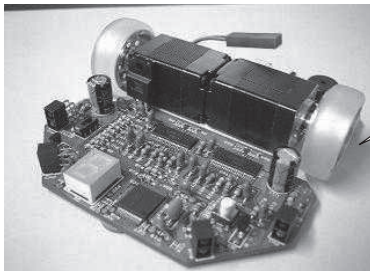


ロボット本体が完成したら、早速サンプルソフトで動作をチェック。ちゃんと動作させるにはセンサやモータの調整が必要。トライ&エラーの繰り返しで、C言語プログラミングもマスターできます。

マイクロマウスといえば、やっぱり迷路。基本動作が完成したら、他のメンバーとも相談しながら試行錯誤で探索プログラムを組んでいきます。マウスが迷路を動けるようになれば、大会への出場も可能です。完走を目指しましょう!

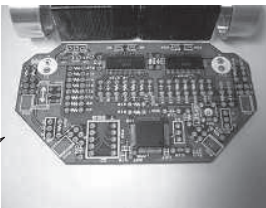
工学部 電子機械学科
ロボット製作サークル
からくり工房

<http://www.seit.t-kougai.ac.jp/vision/karakuri/>



ハードウェア製作はマイコンや表面実装ICなどは実装済みで、リードの抵抗、コンデンサなど半田付けの簡単な部品のみです。初心者にも分かりやすい、ハードウェアマニュアル、ソフトウェアマニュアル付。各機能の動作が理解出来る様にサンプルソフトを添付いたします。但しハードウェアに依存する部分と4X4区画のサーキットのみ。

本製品は自律型移動ロボットの教材で、C言語によるロボット制御プログラミング学習に最適です。東京工芸大学のサークルでロボット制御の技術習得に役立っています。



製品仕様
モーター: ステッピングモーター2個
マイコン: ルネサスH8/3694F
バッテリー: リチウムポリマー
センサ: 反射式光センサ4個
スピーカー: 圧電ブザー
表示部: 7セグメントLED
入出力端子: USB-Mini
外形サイズ: 100x90x35mm
重量: 200g(付属バッテリーを含む)
付属品: バッテリー、専用充電器、USBコード

価格 42,000円(税込) 送料無料

○製品のお問い合わせ

メカトロ工房

各種電子機器、教材用ロボットなど特注開発

〒243-0021 神奈川県厚木市岡田4-8-2 201号

TEL 046-229-9285

URL <http://www.mechatro-kobo.com>

メール: info@mechatro-kobo.com