

第35回全日本マイクロマウス大会

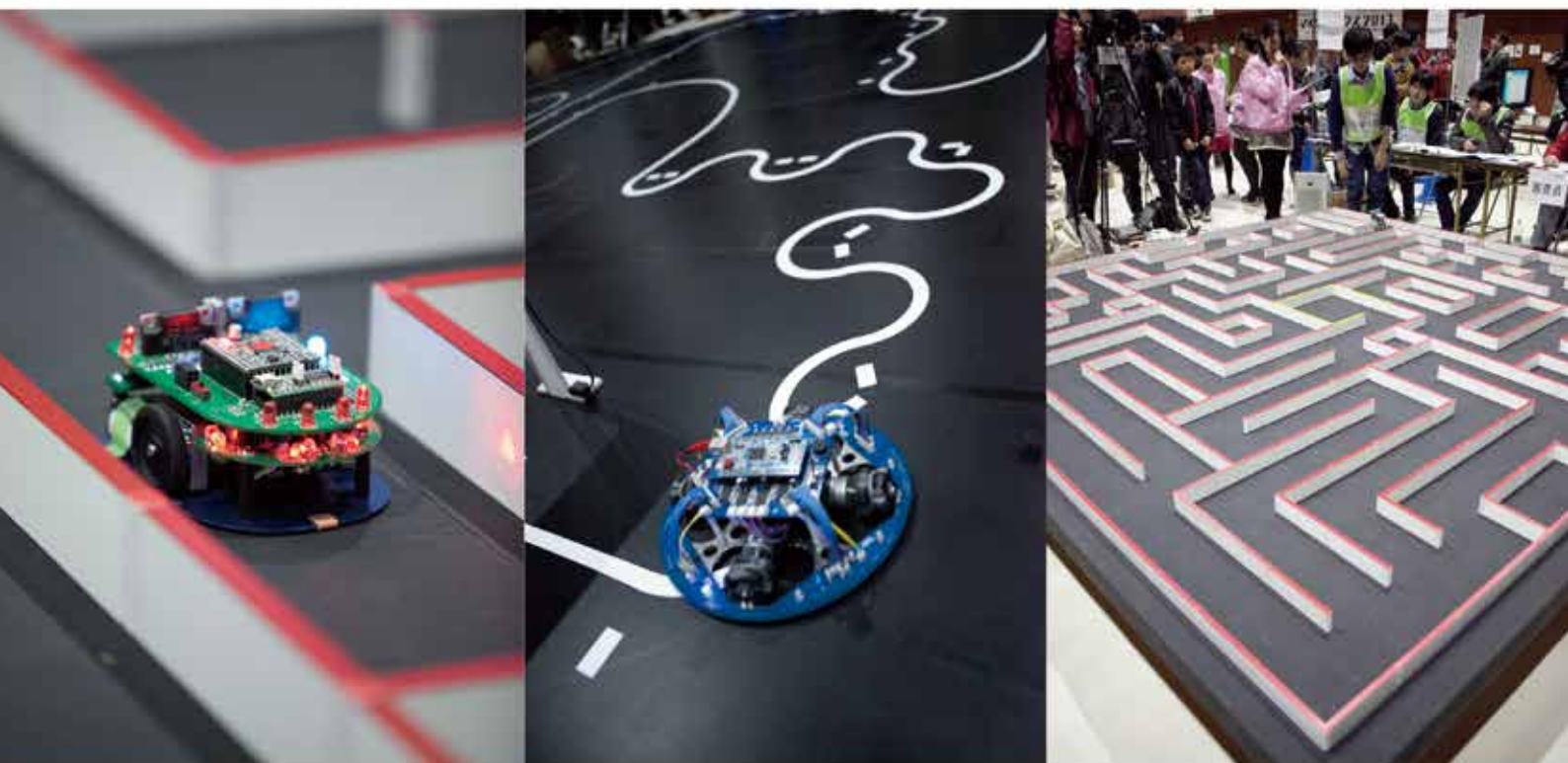
マイクマウス

2014

MICROMOUSE



世界から第一線のロボティストがやってくる！



2014 年 11 月 21 日 (金) ~ 23 日 (日)
東京工芸大学 厚木キャンパス

観戦無料 URL:<http://www.ntf.or.jp/mouse/micromouse2014/>

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、公益財団法人つくば科学万博記念財団

運 営：マイクロマウス 2014 実行委員会、東京工芸大学

運営協力：マイクロマウス・サポーターズ、東京工芸大学工学部同窓会、関連団体ほか

後 援：経済産業省、文部科学省、厚木市、厚木商工会議所、厚木商工会議所 ATSUMO

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

特別協賛：株式会社アールティ、オリエンタルモーター株式会社

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

協 賛：関係各社

大会事務局 マイクロマウス 2014 実行委員会事務局

Mail:mouse@ntf.or.jp TEL:03-6805-6081





厚木市は、 平成27年2月1日に市制60周年を迎えます。



第35回全日本マイクロマウス大会が、東京工芸大学・厚木キャンパスを舞台に、盛大に開催されますことを心よりお喜び申し上げます。

「さがみロボット産業特区」に認定されている厚木市では、ロボット産業の振興や集積を積極的に進めています。自立型ロボットが迷路を走破する時間を競う本大会は、市民の皆様がロボット技術をより身近に感じ、地域に深く根付かせていくきっかけとなるものと大変期待しています。

本大会が大きな感動を生み、参加者、来場者の皆様の記憶に残る素晴らしい大会となりますことを心から御祈念申し上げ、御挨拶とさせていただきます。



市長 小林 常良

さがみロボット産業特区の推進

神奈川県やロボット産業関連機関などとの連携を進めるほか、ロボット関連企業等のインセンティブを御用意し、ロボット産業の新たな集積を図ります。

■ ロボット産業推進事業補助金

市内に事業所を置く企業などの共同事業体を実施するロボット分野の製品開発に係る費用の一部を補助します。

市内企業や大学などの高い技術力を生かし、ものづくり産業の活性化とブランド化を進めロボット産業の集積を図ります。

■ オープンイノベーション促進補助金

ロボット関連企業等の研究開発の促進や技術力の向上を図るため、「神奈川県版オープンイノベーション」に参加する市内中小企業を対象に、ロボットの製品開発等に要する費用の一部を補助しています。

■ 厚木を代表する研究開発



チームアトムが製作した
パワーアシストハンド



あつぎものづくりブラン
ドプロジェクトが製作し
たロボコロ

国際的ビジネス拠点を目指して

平成26年5月1日、「国家戦略特別区域及び区域方針」が内閣総理大臣により決定され、厚木市を含む神奈川県全域が「東京圏」の対象区域として位置付けられました。この特区では、「都市再生・まちづくり」、「雇用・労働」、「医療」、「歴史的建築物の活用」等に関する規制緩和の適用などを受けられる可能性があります。

これを大きなチャンスと捉え、厚木市では「高規格幹線道路等が交わる交通結節点」であること、「世界で活躍する企業の研究・開発・製造拠点の集積地」であることなどの優位性を最大限にいかした特区制度の活用に向けて、関係機関等との調整に取り組んでいます。

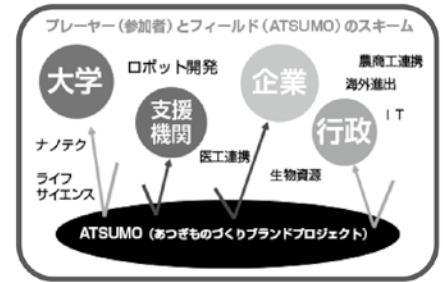
世界中から資金・人材・企業を呼び込む国際ビジネス拠点の形成を目指すと同時に、民間企業の皆様と力を合わせ、将来にわたる雇用の創出、定住人口の増加などを図り、人口減少社会に対応したまちづくりを長期的視点に立って推進してまいります。



厚木市の中心市街地



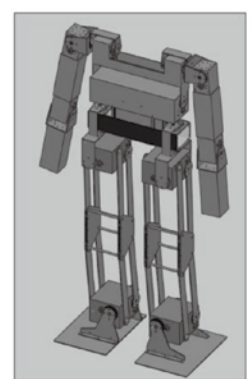
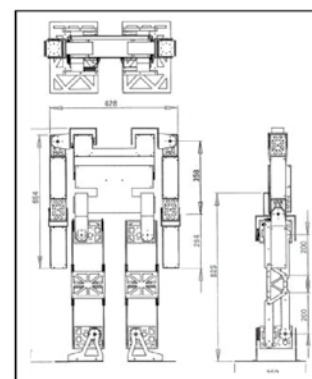
ATSUMO(あつぎ ものづくりブランド プロジェクト)は、神奈川県厚木地域の産学公が連携し、イノベーション創出などを通じて、『あつぎものづくりブランド』の価値向上や、地域経済の振興、将来の産業界を担う人材の育成に寄与するプロジェクトを推進しています。



ATSUMOの 開発プロジェクト

平成25年2月に「さがみロボット産業特区」の指定を国から神奈川県が受け、ロボットに関連する産業に注目が集まっています。

そこで、ATSUMOは会員企業が積み重ねてきた技術開発力の結集と産学公連携により、平成25年度内に等身大二足歩行ロボット「ロボコロ」を製作するロボット開発プロジェクトを立ち上げました。



神奈川工科大学の学生による「ロボコロ」設計図

その後、完成を迎えた等身大二足歩行ロボット「ロボコロ」は平成26年4月に厚木市長を表敬訪問し、同月末には厚木市のショッピングセンター・複合施設「アミューあつぎ」のオープニングイベントに参加をし、一般の方へのお披露目となりました。



「ロボコロ」試作機



完成したロボコロのお披露目

同年8月に開催された地域祭事 あつぎ鮎まつり開会式では司会のお手伝いを行い、その後のオープニングパレードでは約150mを完走しました。



あつぎ鮎まつり開会式



オープニングパレードに参加するロボコロ

目次 (Contents)

開催挨拶 (Greetings)	2
開催日程 (Contest schedule)	3
会場案内図 (Contest site information map)	4
競技の流れ：マンガ (Contest flow : Manga)	5
会場注意点 (Site notice)	11
競技別エントリー一覧：出走順 (Contest entry list : In the race order)	
・ マイクロマウスクラシック競技フレッシュマンクラス	13
(Micromouse Classic Contest Freshman Class)	
・ マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス	15
(Micromouse Classic Contest Expert Class)	
・ マイクロマウス (ハーフサイズ) 競技フレッシュマンクラス／エキスパートクラス	17
(Micromouse Half-size Contest Freshman Class / Expert Class)	
・ ロボトレース競技	19
(Robotrace Contest)	
競技規定集 (Contest rule book)	
・ マイクロマウス (ハーフサイズ) 競技	23
(Micromouse Half-size Contest)	
・ マイクロマウスクラシック競技	26
(Micromouse Classic Contest)	
・ ロボトレース競技	29
(Robotrace Contest)	
歴代優勝ロボット (Past champion robots)	32
マイクロマウス委員会名簿	35
(List of micromouse committee)	
マイクロマウス 2014 実行委員会 委員名簿	36
(List of micromouse 2014 executive committee)	
マイクロマウス 2014 協賛・協力運営団体	37
(Micromouse 2014 supporting company and associations)	

<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

〒158-0098 東京都世田谷区上用賀 3-6-16 2F-A

Tel : 03-6805-6081 (代) Fax : 03-6805-6082

URL : <http://www.ntf.or.jp> Email : mouse@ntf.or.jp

<パンフレット編集メンバー>

監修／鈴木秀和 (東京工芸大学), 中川友紀子 (アールティ), 田代泰典 (NTF)

データ制作／川上早苗 (アールティ)

英訳／村上青児 (筑波大学大学院)

表紙デザイン／飛永由夏 (東京工芸大学)

開催にあたって

■ マイクロマウス委員会 委員長

芝浦工業大学 特任教授 油田 信一



マイクロマウス大会は今年で 35 年目を迎える我が国でもっとも歴史のあるロボコンです。1980 年に第 1 回マイクロマウス大会が開かれて以来、昨年の第 34 回全国大会までに、延べ 1 万人に達する人たちが自律的に迷路を通り抜けたり白線を追従する小さなロボットへの挑戦を続けてきました。そして、その技術レベルは、とどまるところなく年々向上し続けています。

マイクロマウスを作るためには、駆体の設計から、マイクロコンピュータ、リアルタイムプログラミング、センサ信号処理、モータ制御まで、多くの技術が必要です。マイクロマウスの製作者は、毎年、自ら工夫し技術を積み重ねて、少しでも早く、少しでも確実に走るロボット作りに取り組んでいます。マイクロマウスやロボットレーサの「走り」はその努力と技術の結晶なのです。マイクロマウスの製作者たちは、マイクロマウスを通してロボットやメカトロニクス、ソフトウェア、システムインテグレーションの技術を身につけて、幅広い分野で活躍しています。マイクロマウスの技術をベースに起業して、いろいろなロボットやシステムを開発している企業も少なくありません。

マイクロマウス大会の大きな特徴は、自らロボットを開発している人たちが集まり、そして技術を見せて教え合って、互いにどんどん自分の技術を向上させ、素晴らしいロボットを生み続けていることです。あなたも、是非このマイクロマウスに興味を持って下さい。そして、このような素晴らしい技術を持つ仲間に加わって、自分の技術を磨いてみませんか。

■ マイクロマウス 2014 実行委員会 実行委員長

東京工芸大学 工学部電子機械学科 准教授 鈴木 秀和



マイクロマウス大会は 35 年という長い歴史を持ちつつも、毎年新しいことにチャレンジし続けるアグレッシブな競技大会です。今年も新しい試みとして、マイクロマウス（ハーフサイズ）競技にフレッシュマンクラスが設置されました。すでにクラシック競技で技術力を磨いた腕に自信のある競技者はもちろんのこと、これから技術に挑むフレッシュマンの皆さんも技術的難易度の高いマイクロマウス（ハーフサイズ）競技に積極的にチャレンジしてくれることを期待しています。

さらに、一般来場者の観戦に力を入れた点も、今年の特徴として特筆すべき点です。競技者の皆さんには自身の技術力を出し切るのと同時に、「伝える」という課題が追加されます。小学生から高校生の若年層には工学技術の面白さを、そしてそれ以上の世代には技術の高さを存分に伝えて下さい。

今年の全日本マイクロマウス大会は、運営方式を大学持ち回りに変えてから 3 回目の大会となります。過去 2 回の大会開催ノウハウの蓄積と、多くのボランティアスタッフの協力により、今年も無事に開催できますことを改めて感謝申し上げます。また、厚木市をはじめ、ご後援、ご協賛頂いた多くの団体様・企業様に深く御礼申し上げます。

開催日程 (Contest Schedule)

11月21日(金) (21/11/2014 <Fri>)

13:30 ~ 18:00 試走会 (Test run)

11月22日(土) (22/11/2014 <Sat>)

09:00 ~ 09:40 受付 (Registration)

09:00 ~ 11:00 マイクロマウス車検 (Micromouse inspection)

09:40 ~ 10:00 開会式 (Opening Ceremony)

10:00 ~ 10:40 ロボトレース車検 (9:55 までに必ず預ける事)

(Robotrace inspection <place your tracer by 9:55>)

10:00 ~ 12:00 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

(Micromouse Classic Preliminary Contest Freshman Class)

10:30 ~ 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

(Micromouse Classic Preliminary Contest Expert Class)

11:00 ~ 15:30 ロボトレース競技 予選 (Robotrace Preliminary Contest)

11:00 ~ 16:00 マイクロマウス (ハーフサイズ) 競技 エキスパートクラス 予選

(Micromouse Half-size Preliminary Contest Expert Class)

12:00 ~ 12:30 お昼休み (全競技一斉) (Lunch break for all the contest)

12:30 ~ 12:45 マイクロマウスラシック競技 フレッシュマンクラス決勝進出者発表

(Announcement of Micromouse Freshman Class finalist)

13:00 ~ 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

(Micromouse Classic Contest Freshman Class Final)

17:30 ~ 18:15 表彰式・決勝進出者発表

(Awarding Ceremony・Finalists announcement)

18:30 ~ 20:30 マウスパーティ (Mouse Party)

11月23日(日) (23/11/2014 <Sun>)

09:00 ~ 09:20 受付 (Registration)

09:00 ~ 11:00 マイクロマウス車検 (Micromouse inspection)

09:20 ~ 09:30 開会式 (Opening Ceremony)

09:30 ~ 11:00 ロボトレース 決勝 (Robotrace Contest Final)

10:00 ~ 15:30 マイクロマウス (ハーフサイズ) 競技 フレッシュマンクラス

(Micromouse Half-size Contest Freshman Class)

11:00 ~ 14:30 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

(Micromouse Classic Contest Expert Class Final)

12:30 ~ 13:00 お昼休み (全競技一斉) (Lunch break for all the contest)

13:00 ~ 16:20 マイクロマウス (ハーフサイズ) 競技 エキスパートクラス 決勝

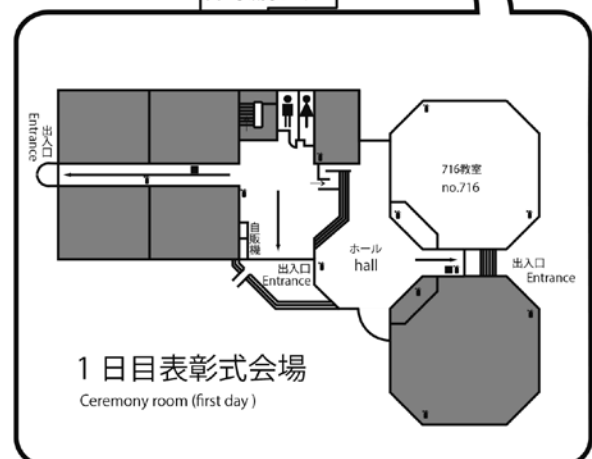
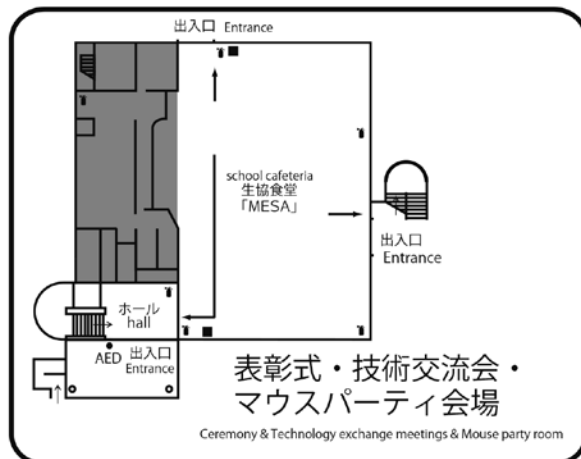
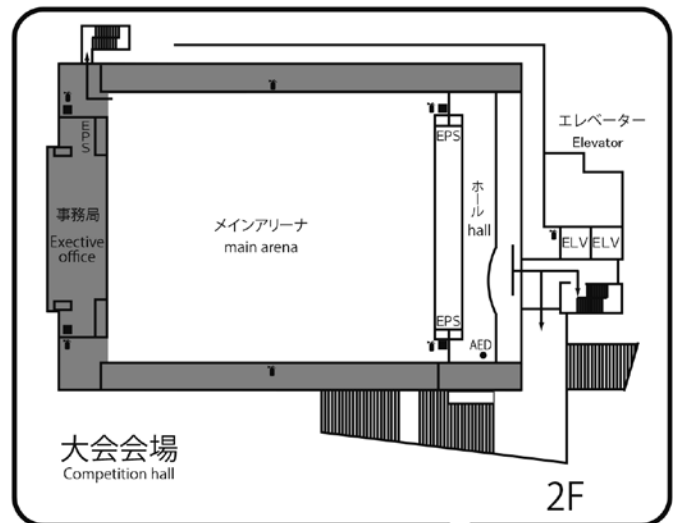
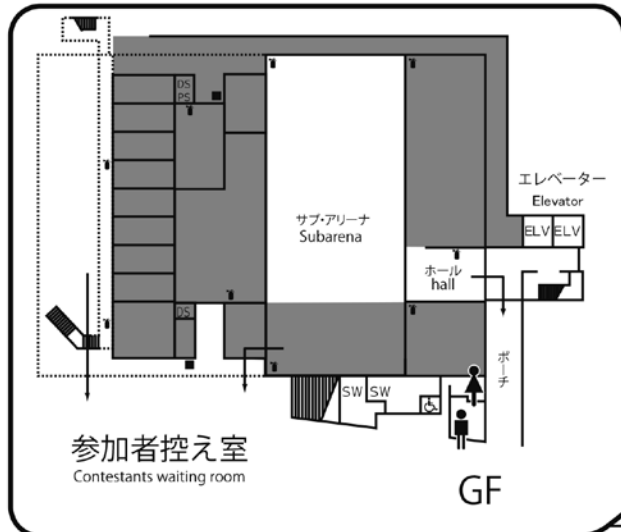
(Micromouse Half-size Contest Expert Class Final)

16:40 ~ 17:20 技術交流会 (Technology Exchange Meetings)

17:30 ~ 18:30 表彰式・閉会式 (Awarding & Closing Ceremony)

会場案内図 Site Map

体育館1F、3Fにトイレ（男女）がありますので
ご利用下さい。
Please use the toilets on the first and third floor of gymnasium.



第35回全日本マイクロマウス大会

COMIC : かわかみさなえ

2014年は神奈川県厚木市
東京工芸大学
厚木キャンパスで
11月22, 23日に行われます

2日間の流れを
追ってみましょう

09:00～09:40 競技参加者受付

受付です

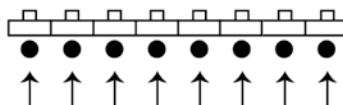
会場(体育館)で
パンフ・資料・
ゼッケンを
受け取ります

ゼッケンは今年もポケット付
ビブスですので
番号の紙を受け取ったら
前後のポケットに入れて
くださいね

受付での並び方

入口から入って右奥が
競技者受付になります

競技者受付(個人・団体・海外)



マイクロマウス
キャラクター マイ
©2013

●番号の紙をビブスの
前後ポケットに
入れておく

●出走順を確認

●貴重品は各自で管理

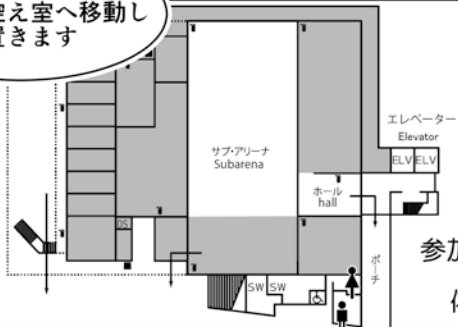
俺の出走は
何番だろ?

ふむ。

個人競技者は
個人窓口
に行ってくださいね

整理係がいますので
どの窓口に行けばいいか
指示してくれます

受付後
指定の控え室へ移動し
荷物を置きます



09:40～ 開会式



開会式にはぜひ
全員参加して
ください

09:00～11:00 マイクロマウス車検

早く車検に
行かないと
混むよ?

車検は
機体の計測と
写真撮影です

終わってから
調整できますよ

い...今
調整中

あら

あ

10:00～10:40 ロボトレース車検

一度に並べて
チェックするので
9時55分までに
並べてください!

指定された場所に
ロボットを並べる

並べておかないと
原則的に失格になって
しまいます...

10時40分
になったら
引き取りOKです

●競技者が集中すると
混み合うので、なるべく
早く時間内に済ませます

●ロボトレースの
車検は指定時間に注意

調整時間です

時間に気をつけて
最後の追い込み
頑張ってください

よっしゃー

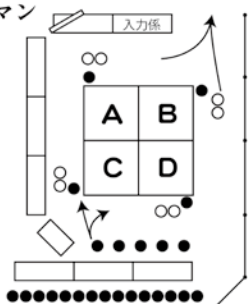
もうすぐ
出走だし
行くかー!

ドキドキ
するな〜!

●自分の出走順より
5番前の競技者の時には
競技台脇で待機する

10:00〜クラシックフレッシュマン予選 10:30〜エキスパートクラス予選

フレッシュマン



A〜Dの四面の競技台で行います。
20人単位で呼び出しがかかります。

- ①出走順に並ぶ
- ②案内係から記録用紙を受け取り
A〜Dいずれかの出走の指示を受ける
- ③各競技台の計測係に記録用紙を渡し、出走
- ④出走後記録用紙を受け取り入力係に渡す
(参加賞と引き換え)

エキスパート



A,Bの2面の競技台があります。出走番号を確認してください

それぞれの競技の予選時間は
時間がずれるので確認を!

今年から
ハーフサイズの
フレッシュマンクラスも
始まります!

競技は二日目で
予選はありませんので
お気をつけ下さい

11:00〜 ハーフ・
ロボトレース予選

一日目の
12:00〜12:30は
全競技とも
一斉昼食休憩にします

8号館の生協と
二階の購買が開いて
いますのでご利用下さい

もぐもぐもぐもぐもぐ

会場の体育館は
飲み物を飲むことはできますが
食事は不可ですのでご了承下さい。
控え室は食べ物の持ち込みOKです。

午後から出走の方は12:30迄に
出走者控席について下さい

12:30〜12:45 予選通過者発表

予選迷路前で
予選通過者の
発表がありますので
全員集合して
くださいね!

やった!

発表の後
決勝用ゼッケンを
受け取ります

フレッシュマンクラスの
予選を通過した機体は
専用台で預かります

10分前までに
置いてください

置いた後は
出走まで触れません!

13:00〜 フレッシュマンクラス決勝

フレッシュマンクラス
決勝出走です

展示場所からロボットを
持ち、出走者控席に
座ってください

5番前の競技者の時には
出走者控席に座って
くださいね

ビブスについて

複数の競技への
参加者はゼッケンを
競技毎に入れ替えるのを
忘れないで下さい

控え室入口に
箱がありますので
ビブス・ゼッケンと分けて
返却して下さいね

終わった...

お疲れ様!

17:30〜 表彰式・決勝進出者発表

フレッシュマン
表彰式と二日目の
決勝進出者発表
です

今年は
マウスパーティーが
復活してます!

●各競技の認定証,
決勝進出証明書は印刷が
終了次第,順次配布される

●マウスパーティーは
18:30〜20:30です

明日も頑張っ
て下さいね!

競技1日目 終了

競技2日目

09:00～09:20 受付

おはようございます
2日目 受付です！

受付時間が
昨日より短いので
気をつけて！

ゼッケン
受け取った！

ハーフのフレッシュマンは
10:00～15:30なんだな
楽しみだ！

●出走順を確認

09:20～09:30 開会式

09:00～11:00 車検
(決勝のシード選手とハーフのフレッシュマンのみ)



機体の計測と
写真撮影です

決勝進出ロボット預かり
(各競技とも共通)

ロボットは出走の
10分前までに
指定場所に置いて
くださいね！

●09:20までにロボットレース
預かり完了

●10:50までにクラシック
エキスパート預かり完了

●12:50までにハーフ
預かり完了

●貴重品は各自で管理

置いたら出走まで
触れません！

●時間までに指定の
展示場所に置く
遅れないよう注意！

決勝出走

●09:30～11:00 ロボットレース決勝
●11:00～14:30 エキスパートクラス決勝
●13:00～16:20 ハーフ決勝



出走が近づいたら
展示場から
ロボットを持って
待機してください

一年の総決算
頑張ってくださいね！

●五番前の競技者の
時には出走者控席に
座っておく

●出走終了後
ゼッケンを返却

2日目も昼休みがあります。
12:30～13:00
生協と購買が開いて
いますのでぜひ
ご利用下さい。



●土曜日と時間が
違うので注意

16:40～17:20 技術交流会
17:30～18:30 表彰式・閉会式



技術交流会では
いろいろな人と
交流を持って
下さいね！

認定証もぜひ
お持ち帰り
ください

頑張った
証です！

●表彰式のために
椅子を並べるお手伝いを
お願いします

お疲れ様でした！

以上が二日間の流れです

力いっぱい
頑張ってくださいね！



MICROMOUSE

第35回全日本マイクロマウス大会 終了！

35th Micromouse All Japan Contest

YEAH!

COMIC : かわかみなえ

The contest will be held in Kanagawa Atsugi city Tokyo Polytechnic University November 22,23th.

Ok, Let's follow the flow of the contest.

09:00~09:40 Registration.

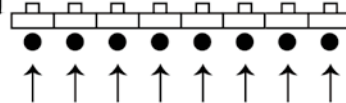
This is the registration.

Please get the leaflet, document and competitor's bib.

When you receive the bib, please insert your number card in front and back pocket.

The right side of the back to the entrance will be the reception for the contestants.

Line of registration



Micromouse character Mai©2013

●Put number card in bib.

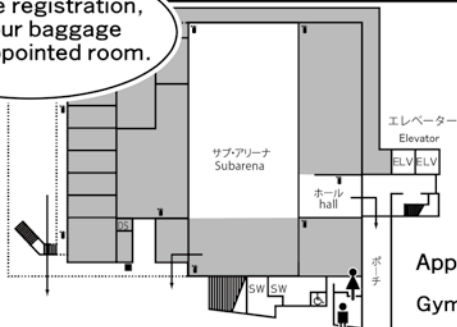
Hmmm when is my turn.

Overseas contestants have a Overseas reception.

●Confirm order of your turn.

●Please keep valuables to yourself.

After the registration, place your baggage in the appointed room.



Appointed room
Gymnasium GF

09:40~ Opening ceremony

35th Micromouse All Japan Contest 2014

Please participate in the opening ceremony.

09:00~11:00 Micromouse inspection

Let's go to inspection or there will be long queue.

The size will be inspected and the picture will be taken.

After the inspection, you can debug your Micromouse.

I...I'm debugging...

10:00~10:40 Robotrace inspection

All the tracer must be inspected at once, so please place your tracer in designated area by 9:55.

Place your tracer in designated area.

At worst, you may be disqualified.

You can pick up at 10:40.

●Inspection will be very crowded. We recommend you early inspection.

●Please pay attention to specified time of inspection for robotrace.

It's a debugging time.

Keep your eyes on the clock and do your best.

All right~

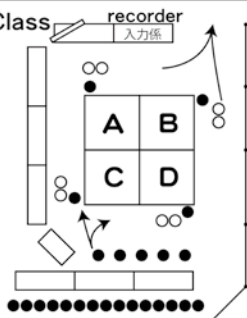
Ok, It's nearly my turn. I'm going to do it!

I'm so excited!

●Please wait in queue for 5 contestants before your turn.

10:00~ Freshman Class/10:30~Expert Class preliminary contest

Freshman Class



The competition will be held in 4 mazes, A~D.
There will be a call out for 20 persons as a unit.

- ①Queue in line.
- ②Ask the reception for the recording paper and go to appointed section.
- ③Hand over the recording paper to the measurer and go for run.
- ④After the run, hand over the recording paper to the data recorder.(exchange for a prize)

Expert class

10:30



There are A, B mazes.
Check your number.

For each preliminary contest, the time will be shifted often so be careful!

From this year, There are Freshman class for Half-sized Micromouse.

There are no preliminary contest in 2nd day of the contest.

11:00~ Half sized micromouse and Robotrace Preliminary contest



The first day of 12:00~12:30 is the lunch time for all contest.

There are canteen in first floor of 8th building and store in 2nd floor.

もくもくもくもくもく

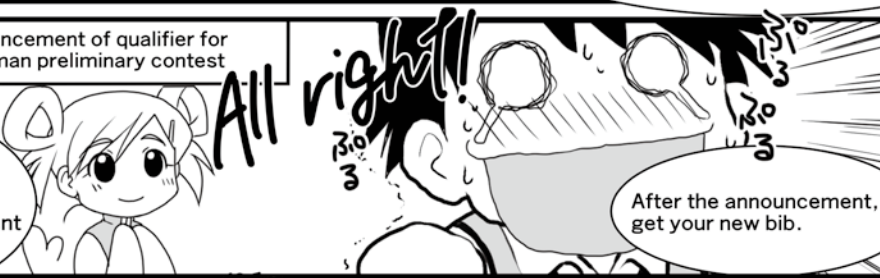


In the gymnasium hall, you can drink beverages but it is prohibited to eat. You can eat in the waiting room.

The contestant who race from afternoon must be aware of the time and line up by 12:30.

12:30~12:45 Announcement of qualifier for freshman preliminary contest

Please come in front of the preliminary contest maze, there are announcement for qualifier.



After the announcement, get your new bib.

Competitor who passed the preliminary freshman class contest must place their micromouse in designated area.

Place your mouse 10 minutes beforehand in inspection area.

After placing it, the competitor cannot touch.

13:00~ Freshman class final

The freshman final starts.

Please get your micromouse from the designated area and be ready.



5 contestants must queue in line before the race.

About bib

If you are participating in multiple contest, do not forget to set the right number in your bib.

After the race, please return your bib and number card separately to a box in entrance of the waiting room.

Finished...

Good job!



17:30~ Awarding ceremony & finalists announcements

Awarding freshman contestants and announcing the finalists.

Mouse party has returned this year! Its from 18:30 ~ 20:30.



●The certificate of each contest will be issued as soon as possible.

The 1st day is over.

2nd day

09:00~09:20 Registration

Good morning
this is the registration
for the 2nd day.

Be aware that
the registration time
is earlier and short.

I have received
the bib.

hmmm. Freshman for
Half-sized starts from
10:00 to 15:30. I got it.

●Confirm order of
your turn.

09:20~09:30 Opening ceremony
09:00~11:00 Inspection
(Only for seeded contestant of expert class
and freshman for half sized micromouse)

Placing finalist's Micromouse
(for all the contest)

Please
place micromouse
on designated area
before 10 mins.

●Until 09:20,
tracer must be placed.

●Until 10:50,
classic expert micromouse
must be placed.

●Until 12:50,
half sized micromouse
must be placed.

Once it's placed,
you cannot touch.

●Please keep
valuables to yourself.

●Attention!
Not to be in late to
place your robot
in designed area.

Finals

●09:30~11:00 Robotrace final
●11:00~14:30 Expert class final
●13:00~16:20 Half size final

Please be in line
with your robot
closing time to your turn.

this is the final place
to show your effort through
the year.
Do your best!

●Please be in waiting
queue 5 contestants
before your turn.

●Return number card
after your turn.

There are lunch break
for 2nd day too.
12:30~13:00
There are canteen in
first floor of 8th building
and store in 2nd floor.

もぐもぐ
もぐもぐ

Good luck!

← onlooker

●Lunch time is different
from saturday so
please be careful.

16:40~17:20 Technology exchange meetings
17:30~18:30 Awarding ceremony Closing session

Please exchange
your technique
and technology in
exchange time.

Please get
your certificate.

Certificate
for your
hard work.

●Please help us
setting the chair.

Cheers for
your hard work!

This is the flow of the contest.

Please do your best
with all of your power.



MICROMOUSE

The 35th Micromouse All Japan Contest
Finished.

会場注意点

競技会場でのお願い

- エキスパートクラス決勝以外の競技については、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下さい。
- 競技会場内（体育館）での食事は禁止となっています。
- 会場内の電源の利用は禁止となっています。
- 館内での喫煙は一切禁止となっています。
- ごみは、お持ち帰りください。

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。
（出走が重なる場合、運営補助に関わる場合は、ご連絡ください。）
- 競技終了後、控室入口の箱にビブス・ゼッケン（出走番号）を分けて返却してください。
（複数競技への参加者は、ゼッケンを競技毎に入れ替えるのを忘れないでください。）
- 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。
- 控室では貴重品等の自己管理をお願いします。
- 控室は食べ物の持ち込み可です。

周辺の飲食店について

- 会場の付近には飲食店はありません。
- 8号館の生協と二階の購買が開いていますのでご利用ください。

マウスパーティについて

- 大会に合わせ下記の通りマウスパーティ（懇親会）を開催致します。
こちらもどうぞご参加ください。
日時：11月22日 表彰式終了後 18時30分開始（予定）
場所：東京工芸大学 生協
参加費 一般 3,000円
大学生 2,000円
高校生 500円
- 競技参加者以外も参加可能です。当日会場でお支払いください。
- マウスパーティ会場での受付混雑を避ける為、16時頃から、選手控え室のサブアリーナで、事前受付を開始いたします。

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。

Site notice

Notice for arena

- Except for during Expert Class Final, photograph using flash is prohibited.
- Please watch the competition from designated area.
- Eating food in the arena is prohibited.
- It is prohibited to use a power plug in the arena.
- Smoking in arena is prohibited.
- Please take back the trash.

Notice for Competitor

- In principle, contestant will be disqualified if he/she is not present at the time.
(If the contest time overlaps with other contest or, working as a micromouse supporter, please contact the committee)
- After the contest, please return your bib and number card separately to a box in entrance of the waiting room.
(If you are participating in multiple contest, do not forget to set the right number in your bib.)
- Other than trial run area, it is prohibited to debug.
- Please take care of your belongings by yourself.
- You can eat in the waiting room.

About the restaurant around the site

- Be aware that there are no restaurant around the site.
- There are canteen in first floor of 8th building and store in 2nd floor.

About Micromouse party

- We plan to have mouse party to share technical informations and communication.
We are happy to meet at the party.
Date : Nov. 22th 2014, after awarding ceremony around 18:30 (tentative)
Site : Restaurant of Univ. of Tokyo Polytech.
Fee Adult ¥3,000.-
 Student ¥2,000.-
 Under High School Student ¥500.-
- Anyone can join us. Please pay at the party.
- To avoid congestion of mouse party registration,
we'll accept payment around 16:00 at sub arena contestant waiting room.

Display area for Sponsors

- The sponsors will display educational robot and leaflets. Please come by.

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 (Micromouse Classic Contest Freshman Class)

※フレッシュマンクラス予選は4つの迷路で同時進行のため、他の競技の4倍で進行します。早めの競技準備をお願いします。

出走順	ロボット名	操作者	所属
MF001	BM-01	西崎 伸吾	厚木ロボット研究会
MF002	タニタン v1.0	谷口 野歩	東京理科大学 Mice
MF003	大戦艦雷神	森田 健太	東京理科大学 Mice
MF004	Schwärmer	今井 康博	東京理科大学 Mice
MF005	Minefield	塚本 渉	東京理科大学 Mice
MF006	Square ネズミ	吉川 大貴	東京理科大学 Mice
MF007	かに☆かま	小泉 太嘉志	東京理科大学 Mice
MF008	エリプス	渡邊 優介	東京理科大学 Mice
MF009	haco	大嶽 結衣	東京理科大学 Mice
MF010	MSE-4	森 真沙人	東京理科大学 Mice
MF011	Majimouse	真島 陽佑	東京理科大学 Mice
MF012	ファイトー発	和田 遼	東京理科大学 Mice
MF013	TECH マウス 2	伍 嘉祥	東京デザインテクノロジーセンター専門学校
MF014	追浜号	臼木 優	SEVEN
MF015	トマトリゾット	吉越 舟	TeamPumpkinPie
MF016	BD-01	山岸 健太	TeamPumpkinPie
MF017	Pumpkin1 号	齊藤 俊	TeamPumpkinPie
MF018	TOMOKOex	船戸 恒宏	TeamPumpkinPie
MF019	アルジャーノン	山田 翔太	東京工芸大学からくり工房
MF020	哲	吉田 哲也	東京工芸大学からくり工房
MF021	μ SPY	吉田 浩司	関東学院大学理工学部理工学科 (機械学系) ロボティクスコース
MF022	スマウス	須磨 勇太	京都コンピュータ学院
MF023	イレギュラー	谷内 優弥	金沢工業高等専門学校 ハンズオン部
MF024	ベース	今西 雅紀	金沢工業高等専門学校 ハンズオン部
MF025	ソフィア	堀 大輝	金沢工業高等専門学校 ハンズオン部
MF026	イーグルZ改	山野 雄也	金沢工業高等専門学校 ハンズオン部
MF027	火龍	中島 正裕	埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム
MF028	carre ロボ	松本 暉良	埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム
MF029	紅雀	染谷 光熙	埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム
MF030	ヒキニート	宮本 春輝	渋谷教育学園幕張中学校電気部
MF031	速総素	大久保 喬	東京工業大学附属科学技術高等学校
MF032	あきらちゃん号	三神 哲也 / 松下 輝	東京都立杉並工業高等学校
MF033	HIROPON	有野 頌宗	山梨県立産業技術短期大学校
MF034	名前募集中	末木 貴大	山梨県立産業技術短期大学校
MF035	ありむね1号	天野 孝博	山梨県立産業技術短期大学校
MF036	adobee	善波 務	芝浦工業大学 SRDC
MF037	M-Cube	小川 達博	芝浦工業大学 SRDC
MF038	マイクロドスター	泉 諒太	芝浦工業大学 SRDC
MF039	ウマゴン	河原 聡志	芝浦工業大学 SRDC
MF040	タナカマウス	田中 芳明	芝浦工業大学 SRDC
MF041	mbed マイクロマウス	山田 理園	熊本高等専門学校 葉山研究室
MF042	マイロ	立野 知	株式会社アールティ
MF043	TEUB_ARJUNA03	MUHAMMAD ILHAM AKBAR	Electrical Eng. Dept. of Brawijaya University
MF044	TEUB_arjuna5	Diannata Rahman Yuliansyah	Electrical Eng. Dept. of Brawijaya University
MF045	TEUB_arjuna7	Rifqi Pratama Nugraha	Electrical Eng. Dept. of Brawijaya University
MF046	Maro10	Cho, Hyung Min	Remnant Leader School
MF047	RoboBlock01	Jung, woo suk	Remnant Leader School
MF048	RoboBlock02	Youn, Han Sol	Remnant Leader School
MF049	AQUA SPARK	工藤 飛翔	秋田職業能力開発短期大学校
MF050	緑川	大嶋 正悟	秋田職業能力開発短期大学校

出走順	ロボット名	操作者	所属
MF051	ミルクティー	江口 水樹	青山学院大学
MF052	Wagtail	長澤 史記	青山学院大学
MF053	流星号	埋田 祐希	静岡理工科大学
MF054	マウズドローン	田中 幸輝	中国職業能力開発大学校
MF055	BBSS	嶋田 翔太	長野県工科短期大学校
MF056	tell tell 坊主	大塚 翼	長野県工科短期大学校
MF057	シャトン	東田 和也	大阪教育大学教育学部教養学科情報科学講座垣本研究室
MF058	トッポリーノ	森中 晶央	大阪教育大学教育学部教養学科情報科学講座垣本研究室
MF059	緑柳	青柳 龍志	法政大学電気研究会
MF060	ALT	須賀 裕文	
MF061	three-line ver.2	山上 諒太	早稲田大学マイクロマウスクラブ
MF062	pateRatte	長谷川 健人	早稲田大学マイクロマウスクラブ
MF063	1 号機	鈴木 拓也	早稲田大学マイクロマウスクラブ
MF064	FK-01	深山 継介	早稲田大学マイクロマウスクラブ
MF065	M.S.Y	森本 純矢	早稲田大学マイクロマウスクラブ
MF066	TAKA マウス ver.2	松原 孝将	早稲田大学マイクロマウスクラブ
MF067	HY01	山口 央起	早稲田大学マイクロマウスクラブ
MF068	雷	高田 晃平	電気通信大学
MF069	Switch	園部 雄万	電気通信大学ロボメカ工房
MF070	noVice	岸田 貴光	電気通信大学ロボメカ工房
MF071	S-21	関 翔太郎	電気通信大学ロボメカ工房
MF072	QT	鈴木 健也	電気通信大学ロボメカ工房
MF073	アルゲバル M2 号機	秦 康祐	電気通信大学ロボメカ工房
MF074	Lynx	稲積 愛子	電気通信大学ロボメカ工房
MF075	Baroness	望月 優加理	電気通信大学ロボメカ工房
MF076	i^2	市野塚 朝	電通大ロボメカ工房 OB
MF077	たんいたん	中谷 勇太	東京工業大学ロボット技術研究会
MF078	狐月	沼井 隆晃	東京工業大学ロボット技術研究会
MF079	衛くん	吉田 淳人	防衛大学校
MF080	モーターネズミ改善	丹治 祐太郎	東京農工大学ロボット研究会 R.U.R
MF081	とっとこロボたろう	石川 太郎	東京農工大学ロボット研究会 R.U.R
MF082	ライスファルコン零号機	飯田 隼弘	東京農工大学ロボット研究会 R.U.R
MF083	pine	松井 亮祐	東京農工大学ロボット研究会 R.U.R
MF084	円柱君	谷本 巽	東京農工大学ロボット研究会 R.U.R
MF085	櫓	鈴木 達也	東京農工大学ロボット研究会 R.U.R
MF086	タクマウス 2	新原 拓真	東京農工大学ロボット研究会 R.U.R
MF087	tyu-ta	町野 裕貴	東京農工大学ロボット研究会 R.U.R
MF088	モンスター	グエン タン タム	日本電子専門学校
MF089	四十八	篠宮 幸一	日本電子専門学校
MF090	日本電子	畑中 悠貴	日本電子専門学校
MF091	メリア	深瀬 泉	日本電子専門学校
MF092	アークスシップ	菅原 誠	日本電子専門学校
MF093	アルストロ	高橋 裕介	日本電子専門学校
MF094	yayoi	八木原 翔大	日本電子専門学校
MF095	RedTAIL	赤尾 健太	福井大学からくり工房 I.Sys
MF096	KingFisher 改	岸本 匠	福井大学からくり工房 I.Sys
MF097	RXBM	小南 佑樹	福井大学からくり工房 I.Sys
MF098	Uni	高柳 智	福井大学からくり工房 I.Sys
MF099	Baser	平井 伸幸	福井大学からくり工房 I.Sys
MF100	Mosu-Mausu	小山 景子	ものづくり大学 マイクロマウスプロジェクト (仮)
MF101	memory21	斉藤 雅和	愛知工業大学
MF102	行け！みやちゃん	宮石 和也	愛知工業大学
MF103	飛車	山口 辰久	

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

（Micromouse Classic Preliminary Contest Expert Class (A)）

出走順	ロボット名	操作者	所属
MEA01	ヌクヌク DASH さもありなん	青木 政武	
MEA02	YA2-Rebuild	荒井 優輝	からくり工房 A:Mac
MEA03	mm-7a	山下 伸逸	
MEA04	KNCT-MM2DC	葉山 清輝	熊本高等専門学校 葉山研究室
MEA05	Enif	Bae YoungSoo	Korea, Dankook Univ, MAZE
MEA06	XLR8	Antonio Law	Institute of Technical Education, Singapore
MEA07	Excel-8m	Khiew Tzong Yong	Institute of Technical Education, Singapore
MEA08	bigBen	Chua Wen Han	Institute of Technical Education, Singapore
MEA09	Dao-Hu	Ho,Tsung-Chun / Chen,Chao-Wei	Lunghwa University of Science and Technology
MEA10	JIE	LIAO,HUAN-JIE / LIOU,FONG-CHUN	Lunghwa University of Science and Technology
MEA11	DAI-WAN	Wu,Wen-Chi / Shih,Kai-Hsiang	Lunghwa University of Science and Technology
MEA12	Diu-Gow	CAI,XIN-HAN / WU,ZHAO-YI	Lunghwa University of Science and Technology
MEA13	bw7dc	TJ Sang	
MEA14	カブトガニ兄貴	田所 祐一	東京工業大学ロボット技術研究会
MEA15	TECH マウス	鈴木 俊輔	東京デザインテクノロジーセンター専門学校
MEA16	MiG	鈴木 孝	芝浦工業大学 SRDC
MEA17	はらしまうす・リーふ	原嶋 広和	芝浦工業大学 SRDC
MEA18	SatoMouse2014	佐藤 一成	芝浦工業大学 SRDC
MEA19	二郎	大森 浩二郎	東京工芸大学からくり工房
MEA20	5M1TH	中山 諒也	東京工芸大学からくり工房
MEA21	ここにや改	内田 尚登	東京工芸大学からくり工房
MEA22	日向鼠	日向 直樹	東京工芸大学からくり工房
MEA23	U-DC 改	新保 佑京	東京工芸大学からくり工房
MEA24	ユニバーサルキット Type-C	鈴木 秀和	東京工芸大学からくり工房
MEA25	skmouse	川端 将吾	京都コンピュータ学院洛北校 CINCS
MEA26	マイクロマウス学習キット2	佐藤 陽介	メカトロ工房
MEA27	エネマウス	永田 晃弘	名古屋工学院専門学校
MEA28	STERA	馬場 悠輔	メカトロニクス研究倶楽部
MEA29	XH-1	加藤 雄資	
MEA30	フォルテ・アテネ	高橋 良太	Mice Busters
MEA31	さくらねずみ5	佐倉 俊祐	Mice Busters

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 (Micromouse Classic Preliminary Contest Expert Class (B))

出走順	ロボット名	操作者	所属
MEB01	TYU三郎	小川 靖夫	エフテック
MEB02	sorrow 改	伊藤 義宏	福井大学からくり工房 I.Sys
MEB03	Ariadne Mark2	篠田 圭介	早稲田大学マイクロマウスクラブ
MEB04	rubato	高木 崇光	早稲田大学マイクロマウスクラブ
MEB05	あきマウス	保 皓大	東京農工大学ロボット研究会 R.U.R
MEB06	Zeetah VI	Pierre Hollis and Harjit Singh	Team Zeetah
MEB07	DECIMUS 4C	Peter Harrison	Birmingham City University
MEB08	MITEE 13	David Otten	Massachusetts Institute of Technology
MEB09	LinSpeed	Liu,Xue-Lin	Southern Taiwan University of Technology
MEB10	AGS-2	LIN,KUNYANG	Southern Taiwan University
MEB11	AGS-1	YANG / TSUNGWEI	Southern Taiwan University
MEB12	Min7	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Poly
MEB13	BraggSwan	照井 憲	東京理科大学 Mice
MEB14	Sylpheed2	古川 大貴	東京理科大学 Mice
MEB15	Formula Star	依田 克雄	東京理科大学 Mice
MEB16	メガマグカルゴ +200 円	豊口 将之	東京理科大学 Mice
MEB17	ガルフストリーム S	保福 優樹	東京理科大学 Mice
MEB18	ミツキラビット	久住 隆司	ロボット・ファン .net
MEB19	yamaneV3	山口 亨一	
MEB20	鉄鼠 2014	中川 範晃	株式会社アールティ
MEB21	dericut	保坂 健人	電気通信大学ロボメカ工房
MEB22	OPENER_ACCEL	長野 恵典	電気通信大学ロボメカ工房
MEB23	BRAVE	内田 雄太郎	
MEB24	W2000SP1.1	小堀 周平	電通大ロボメカ工房 OB
MEB25	ビスカーチャ	大久保 祐人	電通大ロボメカ工房 OB
MEB26	DAXION	渡部 聡	電通大ロボメカ工房 OB
MEB27	オレドロイドマウス DG	秦 直哉	アニキと愉快的な仲間たち
MEB28	Shell-form0	長谷川 信	アニキと愉快的な仲間たち
MEB29	ぷーちゃん号 2013	鱒淵 祥司	アニキと愉快的な仲間たち
MEB30	雪風 5.1	中島 史敬	
MEB31	黒影	宇都宮 正和	

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

競技会	ロボット名	操作者	所属
金沢	紫電改	宇都宮 正和	
関西	ハセシュマウス ver.3.0	長谷川 峻	東京理科大学 Mice
東日本	Que	竹本 裕太	Mice Busters
東日本	presto	滝澤 優	電気通信大学ロボメカ工房
東北	こじまうす 7CL	小島 宏一	
北陸信越	TYU三郎・改	小川 靖夫	エフテック
九州	Amber04	中島 瑞	電気通信大学ロボメカ工房
中部	Cobalt	平松 直人	東京理科大学 Mice
学生	なめこ	鈴木 啓真	名古屋工学院専門学校
学生	飛魚	村上 青児	Mice Busters

マイクロマウス（ハーフサイズ）競技 フレッシュマンクラス 出走順表 (Micromouse Half-size Contest Freshman Class)

出走順	ロボット名	操作者	所属
HF01	ヌクヌク DASH さもありなん	青木 政武	
HF02	ガオガオガー little	高橋 和宏	アニキと愉快的仲間たち
HF03	A.R.I2	猪野 貴之	からくり工房 A:Mac
HF04	ハーフをねえ！	高橋 英宏	ゼロソフト
HF05	クーリー	栗原 浩輔	向上高校情報研究部
HF06	HIROKI	和田 魅	向上高校情報研究部
HF07	シバサク	芝野 寛了	向上高校情報研究部
HF08	ボス	川端 一洋	向上高校情報研究部
HF09	大津	大津 翔	向上高校情報研究部
HF10	Alicia	松本 聡	埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム
HF11	chibi	井口 柊也	埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム
HF12	goromodoki	角谷 史也	埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム
HF13	Daring	山之内 弘樹	埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム
HF14	ハフニウム (Hf)	李林 嘉元	渋谷教育学園幕張中学校 電気部
HF15	arcc01	佐藤 陸	神奈川県立厚木高等学校
HF16	arcc02	小林 明	神奈川県立厚木高等学校
HF17	プラナリア	倉田 慎一	神奈川県立厚木高等学校
HF18	ノースラビット	久住 隆司	ロボット・ファン .net
HF19	ロボイソメ	畠山 和昭	銀座商店街
HF20	R-04	山村 道久	株式会社インフォグラム ロボット研究部
HF21	つつみん 初号機	堤 陽一	株式会社インフォグラム ロボット研究部
HF22	AYAME	佐藤 大亮	千葉工業大学 reRo
HF23	T3	佐藤 高志	早稲田大学マイクロマウスクラブ
HF24	saikoro	高橋 有礼	早稲田大学マイクロマウスクラブ
HF25	コロボックル	高橋 すみか	電気通信大学ロボメカ工房
HF26	twilight	佐々木 慧	電気通信大学ロボメカ工房
HF27	klein	大塚 政幸	電気通信大学ロボメカ工房
HF28	Syuvuruter	岸田 貴光	電気通信大学ロボメカ工房
HF29	ボカリ /2	畑 元	電気通信大学ロボメカ工房
HF30	i^3	市野塚 朝	電通大ロボメカ工房 OB
HF31	たんいたん mini	中谷 勇太	東京工業大学ロボット技術研究会
HF32	ME-A	佐藤 燦太	東京工芸大学からくり工房
HF33	ジャングルからの使者ドゥーダイ	岩田 遥	東京工芸大学からくり工房
HF34	thm	玉木 敬也	東京工芸大学からくり工房
HF35	Mymouse2014	福元 鉄平	東京工芸大学からくり工房
HF36	ヤソスター	八十原 良隆	東京工芸大学からくり工房
HF37	壁マウス	名取 拓也	東京工芸大学からくり工房
HF38	Ewigkeit	松下 健嗣	
HF39	ハニカム	山本 千紜	東京農工大学ロボット研究会 R.U.R
HF40	Mini Diu-Gow	CAI,XIN-HAN / WU,ZHAO-YI	Lunghwa University of Science and Technology
HF41	Mini-LinSpeed	Liu,Xue-Lin	Southern Taiwan University of Technology
HF42	はんしんよく（半身浴）R	伊藤 ひさし	
HF43	蟻螂	森 康登	立命館大学ロボット技術研究会
HF44	ちょろまつ cube	川嶋 貴史	東京理科大学電気工学研究会
HF45	島風	蛭間 慧伍	東京理科大学
HF46	Falter	落合 誠治	

マイクロマウス（ハーフサイズ）競技 エキスパートクラス 出走順表 (Micromouse Half-size Contest Expert Class)

出走順	ロボット名	操作者	所属
HE01	ユニバーサルキット Type-H	鈴木 秀和	東京工芸大学からくり工房
HE02	MXP	木村 駿介	東京理科大学中村研究室
HE03	マイクロマウス	三木 庸右	京都コンピュータ学院洛北校 CINCS
HE04	ハイスピードカー SS	佐々木 駿乃介	渋谷教育学園幕張中学校電気部
HE05	MERCEDES	長野 恵典	電気通信大学ロボメカ工房
HE06	calcite	大下 雅昭	電気通信大学ロボメカ工房
HE07	東北マウス兎	山田 恵成	ロボコンやっぺし
HE08	ハセシュマウス ver.3.5	長谷川 峻	東京理科大学 Mice
HE09	汎錦	寺崎 清	アニキと愉快的仲間たち
HE10	エネリトル	永田 晃弘	名古屋工学院専門学校
HE11	なめこ	鈴木 啓真	名古屋工学院専門学校
HE12	Quirkiness	Evangeline Chng Chu Yun	Alpha Centre
HE13	Speedy Gonzales	Antonio Law	Institute of Technical Education, Singapore
HE14	Excel:mini-3m	Khiew Tzong Yong	Institute of Technical Education, Singapore
HE15	miniBen	Chua Wen Han	Institute of Technical Education, Singapore
HE16	MiniDao-Hu	Ho,Tsung-Chun / Chen,Chao-Wei	Lunghwa University of Science and Technology
HE17	iHope	Du Yao Ting	Nanyang Polytechnic
HE18	iWin	Jiang QinHua	Nanyang Polytechnic
HE19	ning7	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Poly
HE20	bwh	TJ Sang	
HE21	AGS	YANG / TSUNGWEI	Southern Taiwan University
HE22	さくらねずみ 1/2	佐倉 俊祐	Mice Busters
HE23	Que	竹本 裕太	Mice Busters
HE24	ExtraICE	飯田 一輝	からくり工房 A:Mac
HE25	シリウス	中瀬 優	
HE26	ちえるにー	福井 善朗	立命館大学
HE27	こじまうす 10	小島 宏一	

マイクロマウス（ハーフサイズ）競技 エキスパートクラス シードマウス

競技会	ロボット名	操作者	所属
金沢	幻月	宇都宮 正和	
関西	こじまうす 9	小島 宏一	
東日本	ロング 14 号機	小峰 直樹	
東日本	小天旋 2verMTL	平井 雅尊	アニキと愉快的仲間たち
東北	東北マウス 赫	菅原 昌弥	ロボコンやっぺし
東北	Maneuver	加藤 雄資	
北陸信越	東北マウス楓	薬師川 楓	ロボコンやっぺし
九州	Jade03	中島 瑞	電気通信大学ロボメカ工房
中部	Sapphire	松井 祐樹	京都大学機械研究会
学生	BraggSwan	照井 憲	東京理科大学 Mice

ロボットレース競技予選 出走順表

(Robotrace Preliminary Contest)

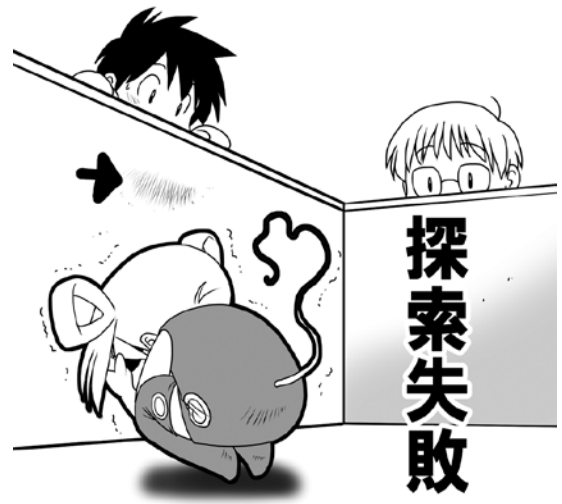
出走順	ロボット名	操作者	所属
RT001	メクメク DASH さもありなん	青木 政武	
RT002	エンデバー 2014	高橋 勝	長岡工業高校ロボット部OB
RT003	スカイレイカー 2 型	伊藤 ひさし	
RT004	EXECUTER2 SRT	猪野 貴之	からくり工房 A:Mac
RT005	マイクロマウス学習キット2	佐藤 陽介	メカトロ工房
RT006	漆黒のシャチホコ号 2 号機	寺倉 佑樹	リアル鬼ごっこの生き残り
RT007	SORA	落合 佑哉	
RT008	FM-2631	宮下 翔也	金沢工業高等専門学校
RT009	ノッティー	則竹 和樹	金沢工業高等専門学校
RT010	T 号	竹本 拓史	金沢工業高等専門学校
RT011	BOX-1 Ver.2	池ノ谷 堯浩	黒い箱
RT012	壱	森田 瞭平	都立小石川中等教育学校物理研究会
RT013	null	加藤 優哉	芝浦工業大学 SRDC
RT014	えねるぴおん	宮本 巧基	芝浦工業大学 SRDC
RT015	トロボ	坂井 佑将	芝浦工業大学 SRDC
RT016	汎用機 Ver. α	山口 慧	芝浦工業大学 SRDC
RT017	南帝	松井 郁哉	芝浦工業大学 SRDC
RT018	兎	草野 彩香	芝浦工業大学 SRDC
RT019	Ancient Sensing	大庫 拓人	芝浦工業大学 SRDC
RT020	Beforce500	野村 太一	芝浦工業大学 SRDC
RT021	ハクタカ 220	大鶴 啓介	渋谷教育学園幕張高等学校物理部
RT022	瀧ツッキー extreme ☆	永見 拓人	渋谷教育学園幕張中学校電気部
RT023	ドリカム 1 号	榎本 匠	渋谷教育学園幕張中学校電気部
RT024	がんばれ駅伝くん	河崎 瑛介	渋谷教育学園幕張中学校電気部
RT025	カメの黄昏	鎌倉 海人	渋谷教育学園幕張中学校電気部
RT026	はくたか	重田 悠希	渋谷教育学園幕張中学校電気部
RT027	りゅう	西川 航平	渋谷教育学園幕張中学校電気部
RT028	take	竹内 聖	渋谷教育学園幕張中学校電気部
RT029	YNK 01	中島 悠翔	渋谷教育学園幕張中学校電気部
RT030	K- ヤギヤギ	八木橋 和哉	渋谷教育学園幕張中学校電気部
RT031	プラセオジム (Pr)	李林 嘉元	渋谷教育学園幕張中学校電気部
RT032	サクラ二号	荒井 武政	千葉県立清水高等学校 模型部
RT033	ロット	佐々木 瑛	千葉県立清水高等学校 模型部
RT034	オコジョ	浅野 俊昭	千葉県立清水高等学校 模型部 裏顧問
RT035	武甲__1	田中 健太	秩父農工科学高等学校
RT036	武甲 2	田中 康太	秩父農工科学高等学校
RT037	武甲__3	小原 一広	秩父農工科学高等学校
RT038	Dolly'14	大貫 篤	神奈川県立生田高校 パソコン研究部
RT039	BOKO	小堀 颯人	埼玉県立狭山工業高等学校 電子機械科
RT040	QED +	小澤 祐汰	埼玉県立狭山工業高等学校 電子機械科
RT041	狭山太郎	新井 友季也	埼玉県立狭山工業高等学校 電子機械科
RT042	バックプレーダー verROBOTRE	大野 広貴	埼玉県立狭山工業高等学校 電子機械科
RT043	グランドスラム	鶴田 尚也	埼玉県立狭山工業高等学校 電子機械科
RT044	ふじぶりお	藤田 一鷹	埼玉県立狭山工業高等学校 電子機械科
RT045	Tys	金子 剛	埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム
RT046	yoshi2	田南 吉章	埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム
RT047	ss1112	嶋田 駿	埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム
RT048	KT924	富永 圭介	埼玉県立新座総合技術高等学校 課題研究チーム
RT049	こまち	岩尾 英一	埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械部
RT050	輝夜	五十嵐 太一	埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械部
RT051	ツェルミー	加藤 諒	青山学院大学
RT052	(^^)	古渡 真莉子	青山学院大学
RT053	マカロン級ライトレーサー	出射 幹也	青山学院大学
RT054	あくせる麦茶	大野 勝彦	青山学院大学
RT055	LTX-01 リーネア	田中 駿佑	青山学院大学
RT056	ひさらめ 2 号	島村 圭	青山学院大学
RT057	St Emil	味香 啓佑	筑波大学
RT058	教育用 mbed ロボットレーサー	山田 理園	熊本高等専門学校 葉山研究室
RT059	KNCT-RT1	葉山 清輝	熊本高等専門学校 葉山研究室

出走順	ロボット名	操作者	所属
RT060	BBB RT00	今田 光 / 松田 啓明 / 二瓶 陽介	電気通信大学
RT061	Coral2	中島 瑞	電気通信大学ロボメカ工房
RT062	Quicess	長澤 知哉	電気通信大学ロボメカ工房
RT063	LiPo ぴたん A	茂呂 彰	電気通信大学ロボメカ工房
RT064	Switch	園部 雄万	電気通信大学ロボメカ工房
RT065	KEN01S	前田 賢太郎	電気通信大学ロボメカ工房ランサー部隊
RT066	ポリキング	船越 将輝	島根職業能力開発短期大学校
RT067	アルジャーノン	山田 翔太	東京工芸大学からくり工房
RT068	ティモシー	仲野 綾華	東京工芸大学からくり工房
RT069	ST1	櫻井 鉄也	東京工芸大学からくり工房
RT070	ポップシープ 21	志村 崇	東京農工大学
RT071	暴走テバサキヌ	金澤 公俊	東京農工大学ロボット研究会 R.U.R
RT072	あさみ	渡村 遥	東京農工大学ロボット研究会 R.U.R
RT073	歩	上澤 卓也	東京理科大学 I 部無線研究部
RT074	Eater	花井 響	福井大学からくり工房 I.Sys
RT075	Breeze	栗山 凌一	福井大学からくり工房 I.Sys
RT076	Ladybird	山田 真	福井大学からくり工房 I.Sys
RT077	tracker	小澤 涉至	福井大学からくり工房 I.Sys
RT078	MONOkuro ver.1.1	松井 将吾	福井大学からくり工房 I.Sys
RT079	BOL1	新山 浩生	福井大学からくり工房 I.Sys
RT080	Maple2	赤尾 健太	福井大学からくり工房 I.Sys
RT081	Ganymede	中辻 佳祐	福井大学からくり工房 I.Sys
RT082	traceQ	藤澤 亮太	福井大学からくり工房 I.Sys
RT083	CREA+ α	武市 英之	福井大学からくり工房 I.Sys
RT084	タカヒサ 1 号	木村 孝	福井大学からくり工房 I.Sys
RT085	yo-zef2	野村 慎之介	福井大学からくり工房 I.Sys
RT086	フランチェスカ	高橋 優介	新潟コンピュータ専門学校
RT087	Sun Work VI	谷内田 茂成	新潟コンピュータ専門学校
RT088	Refulgence01	岩澤 瑞穂	千葉県立船橋高等技術専門学校
RT089	First Aim	小名川 翔	千葉県立船橋高等技術専門学校
RT090	recycle	志村 賢悟	千葉県立船橋高等技術専門学校 / 厚木ロボット研究会
RT091	AtoY	Koh Jia wei	Alpha Centre
RT092	Wine Glass	Candice Chong Fang Qi	Alpha Centre
RT093	Iron Runner	Jasmine Leong Si Min	Alpha Centre
RT094	TEUB.PASOPATI	Bayu Ramadhan Hidayatullah	Electrical Engineering Dept. of Brawijaya Univ.
RT095	Fooly Cooly	Antonio Law	Institute of Technical Education, Singapore
RT096	Diligent	meng weilin	Institute of Technical Education, Singapore
RT097	traceBen	Chua Wen Han	Institute of Technical Education, Singapore
RT098	Excel:RT-1	Khiew Tzong Yong	Institute of Technical Education, Singapore
RT099	_666_	Yuk Keun Ho	Korea, Dankook Univ, MAZE
RT100	Gow-Diu	CAI,XIN-HAN / HUNG,JUI-HUNG	Lunghwa University of Science and Technology
RT101	Ben-Tang	Chen,Chao-Wei / Wang,Wen-Liang	Lunghwa University of Science and Technology
RT102	Dao-Huei	Ho,Tsung-Chun / Liao,Huan-Jie	Lunghwa University of Science and Technology
RT103	Cin-Cai	Liou,Fong-Chun / Lin,Jhin-Si	Lunghwa University of Science and Technology
RT104	Snail_II	Shih,Kai-Hsiang / Cai,Yi-Zhan	Lunghwa University of Science and Technology
RT105	Jehu 3	David Otten	Massachusetts Institute of Technology
RT106	Ning3	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Poly
RT107	Fani-1	Liu,Xue-Lin	Southern Taiwan University of Technology
RT108	Village stone	村石 亘	銀座商店街
RT109	天秤17	畠山 和昭	銀座商店街
RT110	黄金鯨5	大橋 辰也	チームレインボー
RT111	Spirit	山口 辰久	
RT112	OmnimO-2	竹森 達也	京都大学機械研究会
RT113	RXトリプル・ワン	青木 伸司	厚木ロボット研究会
RT114	Verdi RT5	平井 秀一	厚木ロボット研究会
RT115	X	落合 誠治	
RT116	烈華 肆	市野塚 朝	電通大ロボメカ工房 OB
RT117	XH-1	加藤 雄資	
RT118	Simple Tracer ADV	佐倉 俊祐	Mice Busters
RT119	METEORA3.0	佐藤 慶明	アニキと愉快な仲間たち
RT120	錦試式	寺崎 清	アニキと愉快な仲間たち
RT121	Shell-T1	長谷川 信	アニキと愉快な仲間たち
RT122	CartisX04	平井 雅尊	アニキと愉快な仲間たち



MEMO





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（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12.5cm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0.6cm×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、あらかじめ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2.5cm以内の部分全体が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。

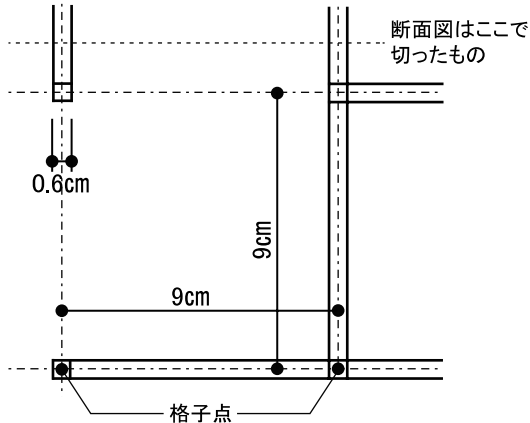
3-9 競技委員長は、必要と認められた場合、操作者に対しマイクロマウスについての説明を求めることができる。また競技委員長の判断で走行の中止、または失格の宣言その他必要な措置を講ずることができる。

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】

- 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。
- 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。
- 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。
- 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。
- 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。
- 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。
- 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。
- 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0.5cm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）
- 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。

[平面図]



[断面図]

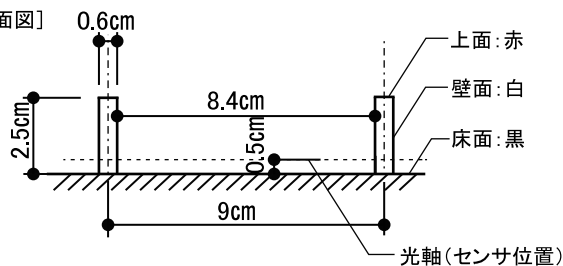


図 1 迷路の構造

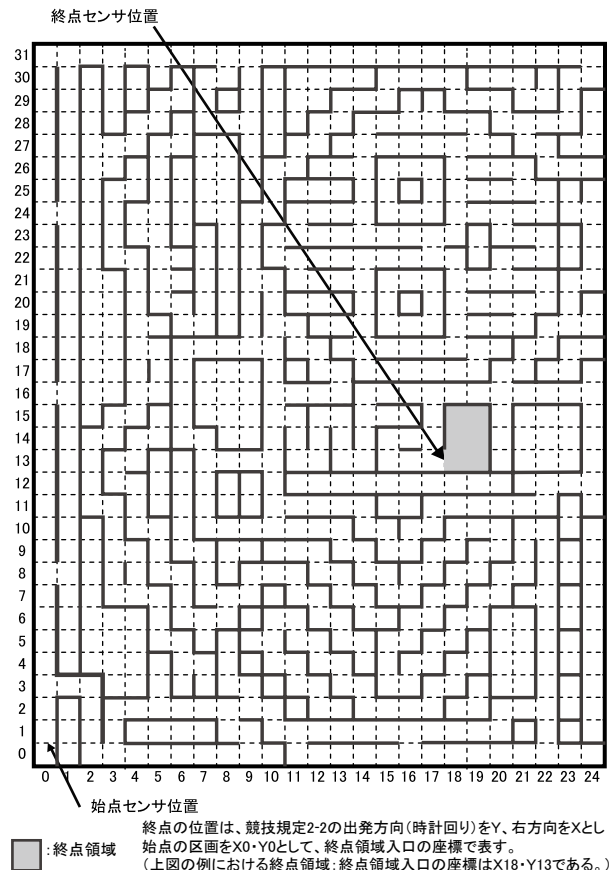


図 2 センサ位置と終点領域入口の座標（例）

マイクロマウス（ハーフサイズ）競技 全日本大会の運営に関する注意事項

1. 事前の情報アナウンスについて

迷路全体の大きさ、終点領域入り口および時間については、原則開催日の2ヶ月前に発表します。

2. マイクロマウスの操作について

競技の操作者は、その製作者あるいは製作グループ本人自身が操作（オペレート）する事を原則とします。

3. クラス分けについて

(1) マイクロマウス（ハーフサイズ）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イクロマウスは除きます。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イクロ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する人が、自分自身で作ったマイクロ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イクロマウスを譲り受けた場合も、初心者によるマイクロ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（ハーフサイズ）競技エキスパートクラス

エキスパートクラスは経験豊かな参加者が、更に高度な課題や他の優秀なマイクロマウスに挑戦する為のクラスです。フレッシュマンクラスに該当する方が、エキスパートクラスに参加する事は可能ですが、同じマイクロマウスで両方のクラスに参加する事はできません。

4. 参加登録台数制限について

マイクロマウス（ハーフサイズ）競技は何れのクラスも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。

ただし、シード権を持つ参加者は、そのマイクロマウスとは別にもう一台のみ、予選に参加登録できるものとし、そのマイクロマウスが予選

を通過した場合は、予選終了後に本人がどちらのマイクロマウスで決勝を走行するか選択することができるものとします。

5. 予選について

何れのクラスも、決勝への参加は、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イクロマウスは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）は一台のマイクロマウスしか操作できないこととします。

エキスパートクラスならびにフレッシュマンクラスの予選は、出走台数によって、各々迷路複数面又は迷路を分割して行うことがあります。

(1) フレッシュマンクラス

各クラス予選を行う場合は、原則的に予選用の16×16区画にて同日の午後に決勝を実施する予定ですが、詳細については改めて発表します。

(2) エキスパートクラス

予選と決勝が有り、決勝は予選通過者と各地区大会等でシードされたマウスによって行われます。

6. 決勝中の預り制度

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。

7. 競技中のバッテリー交換

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が許されます。

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。

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、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

マイクロマウス（ハーフサイズ）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。

9. 地区大会等におけるマイクロマウス（ハーフサイズ）競技の全日本大会決勝出場（シード）権について

本年度の各地区大会・学生大会等において、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5台以上の場合、この大会から推薦される1台を全日本大会決勝にシードします。

また、総出走台数が15台を超える場合、更に1台追加し合計2台とし、以降出走台数が15台増加する毎に1台を追加するものとします。

マイクロマウス（ハーフサイズ）競技エキスパートクラス 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	最短走行時間の短さを評価
自律賞	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。
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
つくば科学万博記念財団理事長賞	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マウス

※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）競技エキスパートクラス

優勝	賞状、副賞、研究奨励金 20 万円
2 位	賞状、副賞、研究奨励金 10 万円
3 位	賞状、副賞、研究奨励金 5 万円
4 位	賞状、副賞、研究奨励金 3 万円
5 位	賞状、副賞、研究奨励金 2 万円
6 位	賞状、副賞、研究奨励金 1 万円
自律賞	賞状、副賞、研究奨励金 5 万円
ニューテクノロジー賞	賞状、副賞
つくば科学万博記念財団理事長賞	賞状、研究奨励金として図書券2万円
特別賞	賞状、副賞

※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）競技フレッシュマンクラスの記録認定について

2014年度より、フレッシュマンクラスについては、優勝／準優勝等の順位表彰を行わない事とし、記録認定証にその順位を記載する事となりました。

その他、特に優れていると認められたロボットには「特別賞」の賞状が贈られます。

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 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（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 10 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 7 分、走行回数を 5 回、また持ち時間を 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 5 cm以内の部分が入ったとき、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シングしてから、終点のセンサが同マウスをセンシングする間を計測する。

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 1 mm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

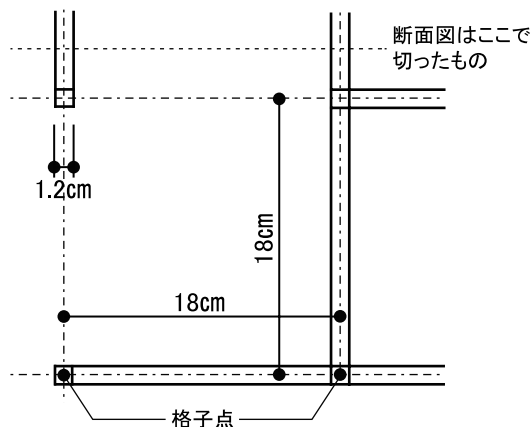
光軸は水平であり、床面より 1 cmの高さにある（図 1参照）。

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。

[平面図]



[断面図]

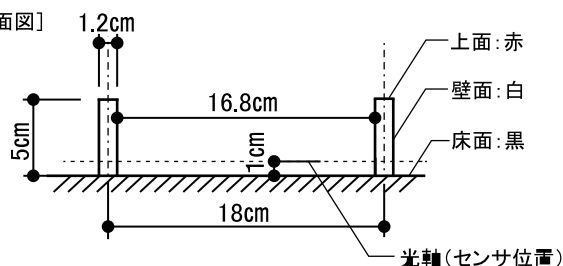


図1 迷路の構造

終点センサ位置

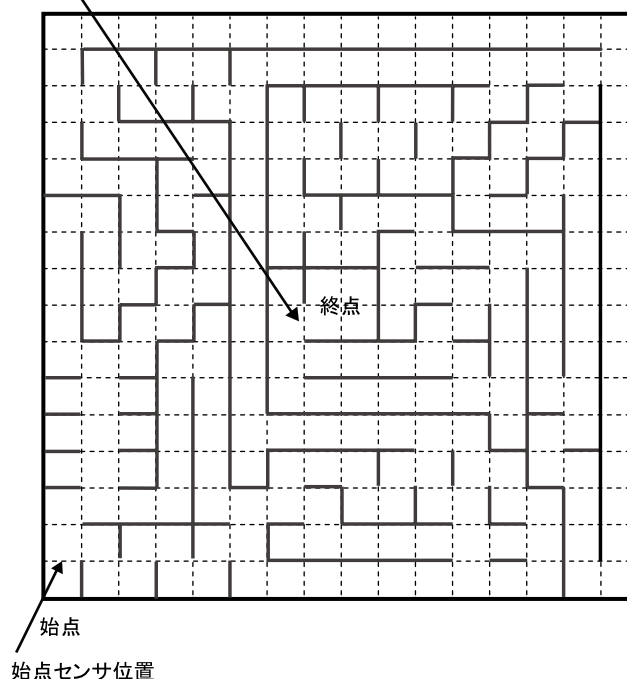


図2 センサ位置と終点領域入口の座標(例)

マイクロマウスクラシック競技 全日本大会の運営に関する注意事項

1. マイクロマウスの操作について

競技の操作者は、その製作者あるいは製作グループ本人自身が操作(オペレート)する事を原則とします。(以下、操作者と言う)

2. 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(※2014年度以降も開催します)

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イクロマウスは除きます。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イクロ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イクロ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イクロマウスを譲り受けた場合も、初心者によるマイクロ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

エキスパートクラスは経験豊かな参加者が、更に高度な課題や他の優秀なマイクロマウスに挑戦する為のクラスです。フレッシュマンクラスに該当する方が、エキスパートクラスに参加する事は可能ですが、同じマイクロマウスで両方のクラスに参加する事はできません。

3. 参加登録台数制限について

マイクロマウスクラシック競技は何れのクラスも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。

ただし、シード権を持つ参加者は、そのマイクロマウスとは別にもう一台のみ、予選に参加登録できるものとし、そのマイクロマウスが予選を通過した場合は、予選終了後に本人がどちらのマイクロマウスで決勝を走行するか、選択することができるものとします。

4. 予選について

何れのクラスも、決勝への参加は、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イクロマウスは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)は一台のマイクロマウスしか操作できないこととします。

エキスパートクラスならびにフレッシュマンクラスの予選は、出走台数によって、各々迷路複数面で行うことがあります。

(1) フレッシュマンクラス

予選を行う場合は、以下の方法で実施した上、原則的に同日の午後には決勝を実施する。

・予選で使用する迷路の大きさは、通常の競技用迷路(16×16区画)を1/4に区画した8×8区画を使用し、四隅から各々同時並行的に走行する。

・8×8区画迷路を3分間に3回走行することができる。その内の最短時間を迷路通過時間記録とする。

・始点(X=0、Y=0)から時計回りに出発し、終点区画は、対角上の(X=7、Y=7)1区画とする。

(2) エキスパートクラス

予選と決勝が有り、決勝は予選通過者と各地区大会等でシードされたマウスによって行われる。

5. 決勝中の預り制度

各クラス決勝では、競技開始前から競技終了時までマイクロマウス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マイクロマウスを受け取って走行させ、走行終了後に再度マイクロマウスを同じ場所に戻すこととする。

6. 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が許されます。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。

7. 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。

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、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

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

本年度の各地区大会・学生大会等において、マイクロマウスクラシック競技が開催され、出走台数が10台以上の場合、この大会から推薦される1台を全国日本大会決勝にシードします。

また、総出走台数が25台を超える場合、もう更に1台を追加して合計2台とし、以降出走台数が25台増加する毎に1台を追加するものとします。

マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス 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	最短走行時間の短さを評価
自律賞	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。
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
つくば科学万博記念財団理事長賞	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マウス

※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エキスパートクラス

優勝	賞状、副賞、研究奨励金 10 万円
2 位	賞状、副賞、研究奨励金 5 万円
3 位	賞状、副賞、研究奨励金 3 万円
4 位	賞状、副賞、研究奨励金 2 万円
5 位	賞状、副賞、研究奨励金 1 万円
6 位	賞状、副賞、研究奨励金 1 万円
自律賞	賞状、副賞、研究奨励金 3 万円
ニューテクノロジー賞	賞状、副賞
つくば科学万博記念財団理事長賞	賞状、研究奨励金として図書券2万円
特別賞	賞状、副賞

※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の記録認定について

2014年度より、フレッシュマンクラスについては、優勝／準優勝等の順位表彰を行わない事とし、記録認定証にその順位を記載する事となりました。

その他、特に優れていると認められたロボットには「特別賞」の賞状が贈られます。

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。走行中のロボッ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** ロボットレーサは、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** ロボッ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** ロボッ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、そのロボッ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ットレー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ットレーサの本体の一部をセンサする間を計測する。ただし、ロボッ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 ロボッ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ッ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ットレーサに触れてはならない。競技委員長は、ロボッ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ッ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、競技中にロボットレーサを、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. ロボッ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ッ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. ロボッ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。

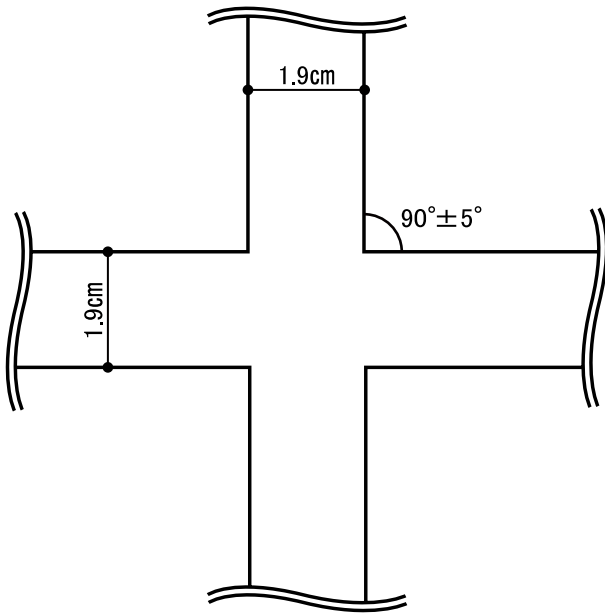


図1 交差点

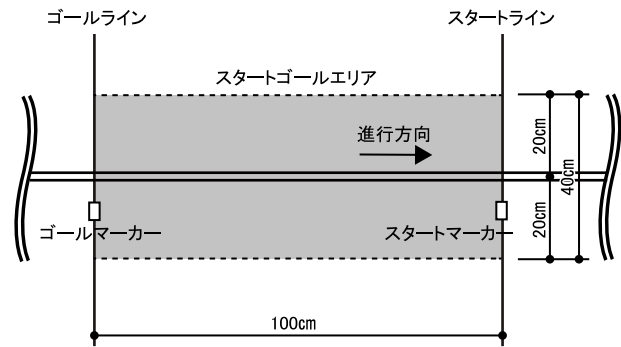


図2 スタート・ゴールエリア付近

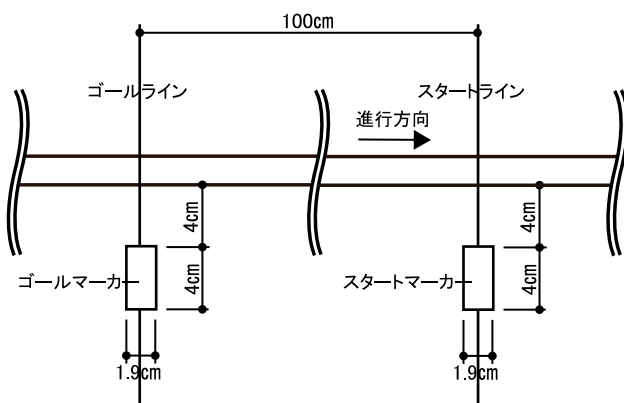


図3 スタート・ゴールマーカー

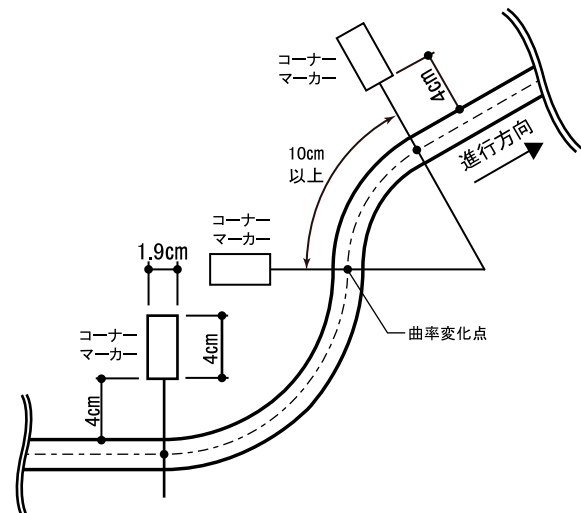


図4 曲率半径の変化する点とコーナーマーカー

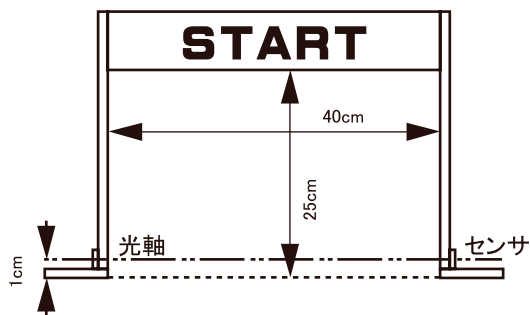


図5 スタート・ゴールゲート

ロボットレース競技 全日本大会の運営に関する注意事項

1. 参加登録台数について

ロボットレース競技のロボット参加登録台数〔同一製作者（＝オペレーター）〕は1台のみとします。

2. 予選について

予選に参加したロボットレーサの内、上位約30台が決勝に進出することができます。なお、予選に出場したロボットレーサの中で、審査員に特に技術的に優れていると認められたロボットレーサは、（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製作された技術的に類似性の高いロボットレーサは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）は一台のロボットレーサしか操作できないこととします。

3. ロボットレーサの同一性に関する一括車検について

ロボットレーサの同一性について、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ットレーサを乗せて、その独自性や類似性について審査を行うこととします。

4. 競技中のバッテリー交換

ロボットレース競技では、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、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

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. 決勝中の預り制度

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。

ロボットレース競技 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
つくば科学万博記念財団理事長賞	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

※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。

ロボットレース競技 全日本大会表彰内容

優勝	賞状、副賞、研究奨励金 10 万円
2 位	賞状、副賞、研究奨励金 5 万円
3 位	賞状、副賞、研究奨励金 3 万円
4 位	賞状、副賞、研究奨励金 1 万円
5 位	賞状、副賞、研究奨励金 1 万円
6 位	賞状、副賞、研究奨励金 1 万円
ニューテクノロジー賞	賞状、副賞
つくば科学万博記念財団理事長賞	賞状、研究奨励金として図書券2万円
特別賞	賞状、副賞

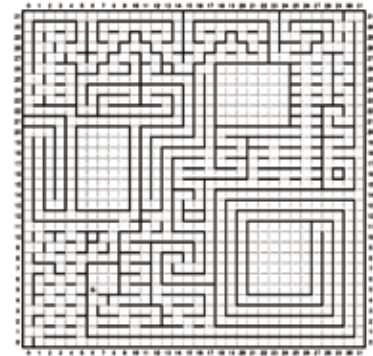
※この他、受賞者全員に記念品等が贈られます。また参加者全員に参加賞が贈られます。

マイクロマウス 2013 各競技上位機記録

2013 年決勝課題

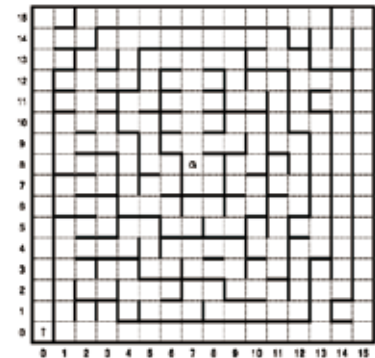
マイクロマウスハーフサイズ競技

第 1 位	こじまうす 9	小島 宏一	00:07:124
第 2 位	Excel:mini-3	Khiew Tzong Yong	00:09:579
第 3 位	Rush	Rayhan Raj Kumar	00:11:060



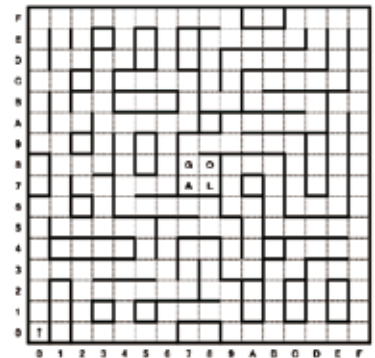
マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス

第 1 位	Tetra	加藤 雄資	00:07:939
第 2 位	さくらねずみ 5	佐倉 俊祐	00:08:655
第 3 位	Diu-Gow	CAI, XIN-HAN / WU, YU-CHENG	00:09:034



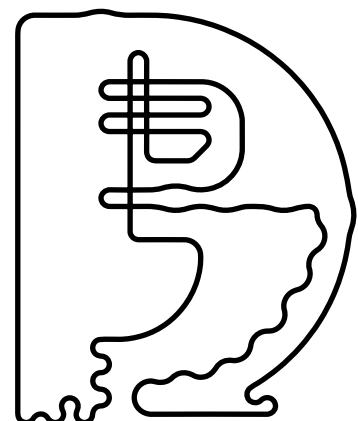
マイクロマウスクラシック競技フレッシュマンクラス

第 1 位	FRAGILE013MM	河野 純也	00:07:138
第 2 位	カブトガニ野郎	田所 祐一	00:07:344
第 3 位	OPENER	長野 恵典	00:07:830



ロボットレース競技

第 1 位	Cartis03	平井 雅尊	00:17:997
第 2 位	FRAGILE013RT	河野 純也	00:22:908
第 3 位	Whitetip 3.0	落合 誠治	00:22:971



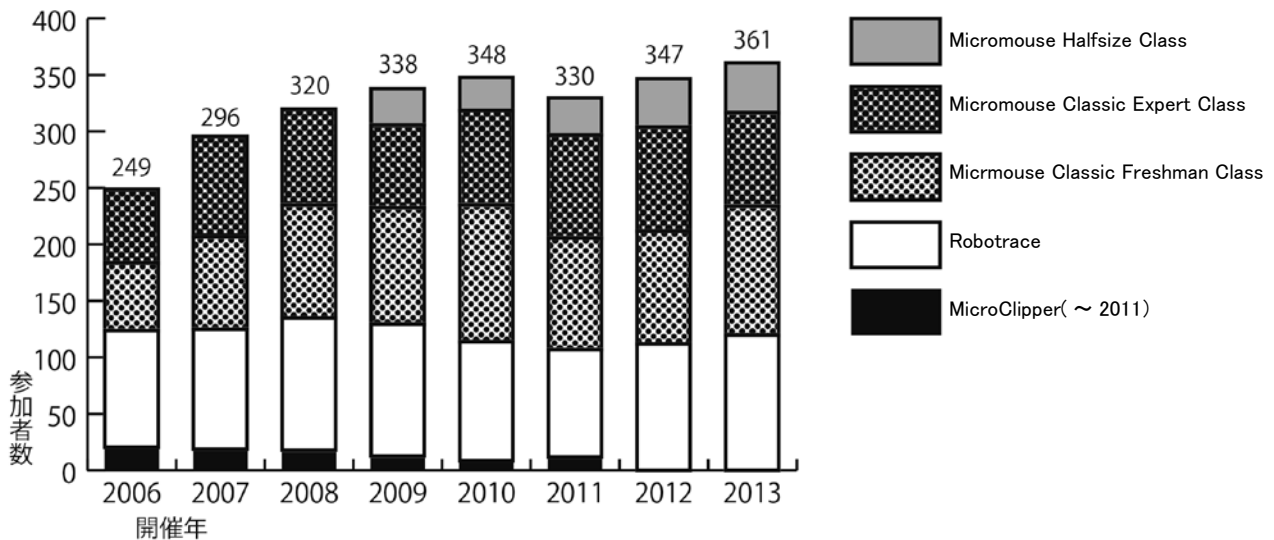
全日本マイクロマウス大会歴代優勝機

開催年	優勝者・優勝機		
1980 年 第 1 回	マイクロマウス競技 該当者なし		
1981 年 第 2 回	マイクロマウス競技 麦田憲司「NORIKO-3」		
1982 年 第 3 回	マイクロマウス競技 麦田憲司「NORIKO-7」	———	初の 2 輪 DC モーター機優勝
1983 年 第 4 回	マイクロマウス競技 上広孝幸「TU-27」		
1984 年 第 5 回	マイクロマウス競技 野村正則・井谷優「NAZCA」		
1985 年 第 6 回	マイクロマウス競技 山名宏治「MAY-ROSE」	85 マイクロマウス世界大会	マイクロマウス競技 福山マイコンクラブ「NORIKO-X1」
1986 年 第 7 回	マイクロマウス競技 芝浦工業大学電気工学科「S.I.T.-XVIII」		
1987 年 第 8 回	マイクロマウス競技 井谷優「マイクロマウスキット NORIKO」		
1988 年 第 9 回	マイクロマウス競技 井谷優「NORIKO-XX1」	———	初の 4 輪ステッピングモーター機優勝
1989 年 第 10 回	マイクロマウス競技 井谷優「NORIKO '89」		
1990 年 第 11 回	エキスパートクラス DAVID OTTEN (米国 MIT)「MITEE6」	———	マイクロマウス競技 クラス分け開始 (エキスパートクラス・フレッシュマンクラス)
1991 年 第 12 回	エキスパートクラス 井谷優「NORIKO-91」	———	初の 4 輪 DC モーター機優勝
1992 年 第 13 回	エキスパートクラス 井谷優「NORIKO-92」	———	初の 6 輪 DC モーター機優勝
1993 年 第 14 回	エキスパートクラス 井谷優「NORIKO-93」		
1994 年 第 15 回	エキスパートクラス DAVID OTTEN (米国 MIT)「MITEE7」		
1995 年 第 16 回	エキスパートクラス 金炳洙・李周浩 (韓国)「Ssing Ssing 3」		
1996 年 第 17 回	エキスパートクラス 井谷優「NORIKO-FINAL」	———	初の 5 輪 DC モーター機優勝
1997 年 第 18 回	エキスパートクラス In-yong Ha (韓国)「Dudung」		
1998 年 第 19 回	エキスパートクラス Roh Chang-Hyun (韓国)「Kwa-Gwang」		
1999 年 第 20 回	エキスパートクラス Nam Young. Cho (韓国)「Varam」		
2000 年 第 21 回	エキスパートクラス Oh Kil-young (韓国)「I.N.G」		
2001 年 第 22 回	エキスパートクラス Wong Kok Kiong (シンガポール)「NING2」		
2002 年 第 23 回	エキスパートクラス 井谷優「マイクロマウス 3」		
2003 年 第 24 回	エキスパートクラス Ng Beng Kiat (シンガポール)「Min3G」		

開催年	優勝者・優勝機
2004 年 第 25 回	エキスパートクラス Ng Beng Kiat (シンガポール) 「Min4」
2005 年 第 26 回	エキスパートクラス YIN HSIANG TING (シンガポール) 「BR3」
2006 年 第 27 回	エキスパートクラス Ng Beng Kiat (シンガポール) 「MIN4A」
2007 年 第 28 回	エキスパートクラス JACKSON YOUN SHI KAT (シンガポール) 「HOPE Y8A」
2008 年 第 29 回	エキスパートクラス Ng Beng Kiat (シンガポール) 「Min5」
2009 年 第 30 回	ハーフサイズ 加藤雄資 「Bee」 エキスパートクラス Soh Yi Lang 「Rush」 フレッシュマンクラス 杉山大輔 「すぎやまうす」
2010 年 第 31 回	ハーフサイズ Khiew Tzong Yong 「Excel:Mini-2」 エキスパートクラス 加藤雄資 「Tetra」 フレッシュマンクラス PEH Lian Soon 「CMS1」
2011 年 第 32 回	ハーフサイズ 小島 宏一 「こじまうす 7」 エキスパートクラス Ng Beng Kiat 「Min7.1」 フレッシュマンクラス Mun Byeongjun 「Mun Bbaeng」
2012 年 第 33 回	ハーフサイズ 小島 宏一 「こじまうす 7」 エキスパートクラス 加藤 雄資 「Tetra」 フレッシュマンクラス Eum Sang-Hoon & Lee Jae-Seong 「_H2_」
2013 年 第 34 回	ハーフサイズ 小島 宏一 「こじまうす 9」 エキスパートクラス 加藤 雄資 「Tetra」 フレッシュマンクラス 河野純也 「FRAGILE013MM」



全日本マイクロマウス大会参加者の推移



マイクロマウス委員会 委員名簿

委員長

油田 信一	芝浦工業大学
-------	--------

副委員長

水川 真	芝浦工業大学
------	--------

委員

青木 政武	東日本支部
青木 亮一	渋谷幕張中学・高校
安藤 春行	名古屋工学院専門学校
安藤 吉伸	芝浦工業大学
飯島 純一	明星大学
飯田 一輝	からくり工房A : Mac
井谷 優	日本システムデザイン (株)
市野塚 朝	電気通信大学ロボメカ工房 OB
伊藤 恒平	金沢高専
上原 健一	筑波大学
宇都宮 正和	中部支部
小川 靖夫	東日本支部
小川 弘和	オリエンタルモーター (株)
小山 隆史	マイクロテック・ラボラトリー (株)
春日 智恵	元・芝浦工業大学
加藤 雄資	中部支部
川谷 亮治	福井大学
川上 早苗	(株) アールティ
久住 隆司	ロボット・ファン, Net
久保田 英司	京都コンピュータ学院
小島 宏一	産業技術総合研究所
佐々木 毅	芝浦工業大学
佐藤 仁	(株) ジェイエス・ロボティクス
鈴木 健之	名古屋工学院専門学校
鈴木 秀和	東京工芸大学
高橋 勉	新座総合技術高校
高橋 英宏	(株) ゼロソフト
高橋 勝	昭和飛行機テクノサービス (株)
滝田 健介	日本工業大学
竹西 素子	(株) オーム社
田代 泰典	ニューテクノロジー振興財団
中島 史敬	中部支部

中川 範晃	(株) アールティ
中川 友紀子	(株) アールティ
中里 裕一	日本工業大学
中村 文一	東京理科大学
長谷川 和宣	名古屋工学院専門学校
長谷川 信	(株) 村田製作所
長谷川 忠大	芝浦工業大学
畠山 和明	狭山工業高校
秦 直哉	横河電子機器 (株)
葉山 清輝	熊本高専
平井 雅尊	アニキと愉快的な仲間達
平川 新吾	(株) バンダイナムコゲームス
福井 善朗	立命館大学
福島 紀行	(株) SCE
船所 匡司	マクソンジャパン (株)
三月 兎	松永弥生／ロボットライター
松木 満	東北支部
松本 勉	熊本高専
三村 宣治	新潟大学
麥田 憲司	日本システムデザイン (株)
村岡 好久	名古屋工学院専門学校
村上 青児	筑波大学大学院
森永 英一郎	ソニー (株)
森 康夫	スマッツ (株)
山口 辰久	グーグル (株)
吉見 卓	芝浦工業大学
李 周浩	立命館大学
綿谷 良太	(株) 童夢
渡邊 香	(株) ゼロソフト
渡辺 諭	エフテック (株)
渡辺 里恵	声優

マイクロマウス 2014 実行委員会 委員名簿

実行委員長	鈴木秀和	東京工芸大学 工学部電子機械学科 准教授
実行副委員長	飯島純一	明星大学 情報学部 教授
実行副委員長	中川友紀子	(株)アールティ 代表取締役
実行副委員長	中村文一	東京理科大学 理工学部電気電子情報工学科 講師
実行委員長補佐	油田信一	芝浦工業大学 工学部 教授
実行委員長補佐	水川 真	芝浦工業大学 工学部長 教授
実行委員長補佐	田代泰典	(公財)ニューテクノロジー振興財団 常務理事・事務局長
実行委員	青木政武	東日本支部副支部長
	青木亮一	渋谷教育学園 幕張中学高等学校 教諭
	安藤吉伸	芝浦工業大学 電気工学科 教授
	飯田一輝	からくり工房 A:Mac
	伊藤恒平	金沢工業高等専門学校 機械工学科 教授
	小川靖夫	東日本支部副支部長
	壁村俊輝	芝浦工業大学 SRDC
	川上早苗	(株)アールティ
	久住隆司	ロボット・ファン. net
	小島宏一	産業総合技術研究所
	河野純也	日産自動車(株)
	小峰直樹	ソニー(株)
	佐倉俊祐	(株)アールティ
	三月兔	松永弥生/ロボットライター
	鈴木健之	名古屋工学院専門学校
	高橋 勝	昭和飛行機テクノサービス(株)
	高橋英宏	(株)ゼロソフト
	竹西素子	(株)オーム社
	中川範晃	(株)アールティ
	中島史敬	中島国際特許事務所
	秦 直哉	横河電子機器(株)
	長谷川和宣	名古屋工学院専門学校
	長谷川忠大	芝浦工業大学 工学部電気工学科 准教授
	畠山和昭	埼玉県立狭山工業高等学校 電子機械科 教諭
	平川新吾	(株)バンダイナムコゲームス
	福井善朗	立命館大学
	福島紀行	(株)SCE
	村上青児	筑波大学大学院
	森永英一郎	ソニー(株)
	松下健嗣	NKK スイッチズ(株)
	山口辰久	グーグル(株)
	山口亨一	埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械科 教諭
	李 周浩	立命館大学 情報理工学部 教授
	綿谷良太	(株)童夢
	渡邊 香	(株)ゼロソフト
	渡辺里恵	声優
各団体代表委員	笹谷禎伸	からくり工房 A:Mac
	松井郁哉	芝浦工業大学 SRDC
	中山諒也	東京工芸大学からくり工房
	塚本 渉	東京理科大学 Mice
	長野恵典	電気通信大学ロボメカ工房
	伊藤義宏	福井大学からくり工房 I.Sys
	篠田圭介	早稲田大学 WMMC
協力	マイクロマウス・サポーターズ	

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、厚木市
厚木商工会議所、厚木商工会議所 ATSUMO
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



ATSUMO

運営／運営協力

マイクロマウス 2014 実行委員会
マイクロマウス・サポーターズ
東京工芸大学工学部同窓会
東京工芸大学工学部電子機械学科

協賛

株式会社イクシスリサーチ
NKKスイッチズ株式会社
エフテック株式会社
光進電気工業株式会社
スマッツ株式会社
ライフロボティクス株式会社

共催

東京工芸大学
公益財団法人つくば科学万博記念財団

KOGEI 東京工芸大学

特別協賛

株式会社アールティ
オリエンタルモーター株式会社
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



Oriental motor



株式会社三平商会
株式会社明輝
メカトロ工房

その他、賞品協賛企業各社



社会インフラ・産業インフラを ロボット技術で守る！



株式会社イクスリサーチ
<http://www.ixs.co.jp/>

新感覚“押す”スクリーン

額縁を感じないフルスクリーンにより、
インパクトのある表現が可能！

複数個でひとつの画面を形成し、
自由自在な大きさ、レイアウトも可能

ISシリーズ 有機ELディスプレイ フルスクリーンカラーIS

※画像はハメコミ合成です。詳しくはWEBで

NKKスイッチズ株式会社
<http://www.nkkswitches.co.jp/>
 本社 TEL 044-813-8001 大阪 TEL 06-6399-2015 名古屋 TEL 052-322-1741 福岡 TEL 092-473-3600

旧社名 日本開閉器工業株式会社

次世代エンジニアの創意工夫を支援！

マイコン制御、プログラミング、メカトロニクス入門用
小型移動ロボット

メカトロニクス、マイコンプログラムを覚えたい方に最適の学習教材。ソースコード付きサンプルプログラムやロボット動作のためのアルゴリズムなど詳しい技術解説、回路図が付属。学校や企業のエンジニア育成の教材、各種研究、ロボット競技会のプラットフォームに。

太陽電池と風力発電機によるクリーンエネルギーシステム
エコ発電用コントローラ

自然エネルギーで作出した電力をバッテリーに蓄えて利用する独立系システム電源用。
街路灯、非常電源など電気実習やエコ学習に。

エフテック株式会社
 ロボット教材・制御機器・計測機器・電子回路基板の特注開発、OEM供給もお任せください。

<http://www.ftech-net.co.jp>
 〒950-0931 新潟市中央区南長潟13-5
 TEL025-286-6660 FAX025-286-6661

DCモータ / 減速機

1個からご注文いただけます！

アカデミック・キャンペーン実施中！

*学校法人・学生が対象

取り扱い製品
 DCモータ／DCコアレスモータ／ブラシレスDCモータ／
 ステップモータ／リニアモータ／エンコーダ／ドライバー／
 モーションコントローラ／減速機（遊星ギア・平ギア）他

モータの総合技術商社

光進電気工業株式会社 光進ミニモディビジョン

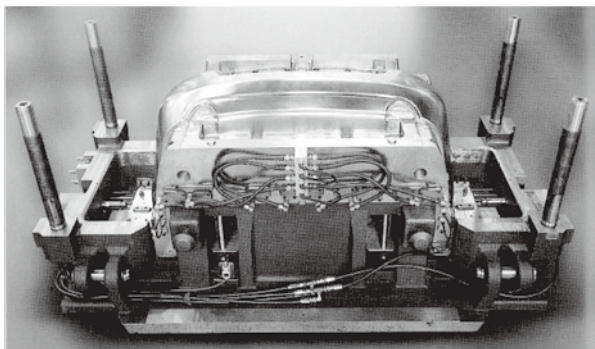
〒152-0035 東京都目黒区自由が丘1-20-19 URL: <http://www.koshindenki.com>
 TEL 03-5731-8800 FAX 03-5731-8080 E-mail: minimo@koshindenki.com

夢を語れる金型企業でありたい

MEIKI

明るく輝く未来を切り開く

明輝は「納期正しい精密金型」をコンセプトに、最新の設備と、長い歴史で培ってきた技術を駆使し、小型精密金型から超大型金型までお客様のニーズを満たす鉄の芸術「金型」づくりに全力をつくしています。



〒243-0807

神奈川県厚木市金田1030

<http://www.meiki.co.jp>

Tel:046-224-2251

株式会社 明輝
MEIKI & COMPANY, LTD.LIFE Robotics
ライフロボティクス

ロボット開発者 大募集

ソフトもハードもやりたい
できるようになりたい人

ヒトと共存できるロボットを作りに興味がある方、
まずは、当社のロボットに会いに来てください！

話を聞いてみたい！どんなロボットを作っているのか見てみたい、
という方、お気軽にメールまたはお電話でご連絡ください！

【メール】宛先 info@liferobotics.jp

件名:マイクマウス 開発者募集の件

本文:お名前、お電話番号、メールアドレス、訪問希望日時

【電話】03-5832-9128 担当者「こがい」をおよびください

ライフロボティクス株式会社

勤務地 東京都文京区千駄木3-10-25

千駄木駅 徒歩4分 日暮里駅 徒歩10分

※引越/家賃補助制度あり

財団法人ニューテクノロジー振興財団企画推奨

入門者向けロボット競技

究極のロボット短距離走

RoboSprint

ロボスプリントに挑戦しよう!!

ロボスプリントは、

公益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なバージョンアップに続き、2014年はより使いやすいよう細部に改良を施しました。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を期待しています。

公益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スマツホームページ(PRODUCTS>RoboSprint)

<http://www.smats.co.jp> (11月末までecweb.jp)

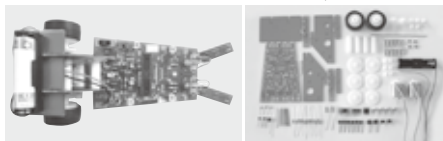
②キットの紹介・ソフトウェアダウンロード

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

③作り方・競技会

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

ロボスプリントキット 標準小売価格
¥3,990(税込)



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

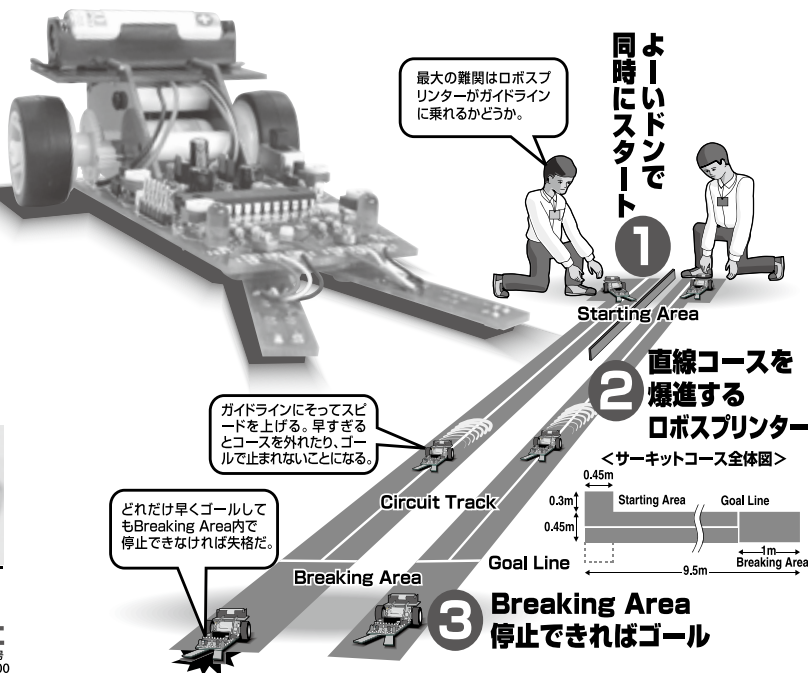
Smart Machine Technologies
SMATS

総販売代理店

スマツ株式会社

〒491-0918 愛知県一宮市米田二丁目9番19号

TEL 0566-82-6200 FAX 0566-52-4500

URL <http://www.smats.co.jp> (11月末まで ecweb.jp)E-Mail info@smats.ecweb.jp

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。



MTL

Ultra-small Incremental Encoder

NEW



MES-6-125PST16C

超小型・高分解能インクリメンタル型エンコーダ MES-6-125PST16C

- 外 径: $\phi 7.5\text{mm}$
- 高 さ: 10.5mm
- 分解能: 2,000P/R (125 $\times$ 16進倍)
- A、B、Z相 矩形波 オープンコレクタ出力



MTL マイクロテック・ラボラトリー株式会社
MICROTECH LABORATORY INC.

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



FUN FOR THE FUTURE!

楽しみながら、楽しい未来へ。



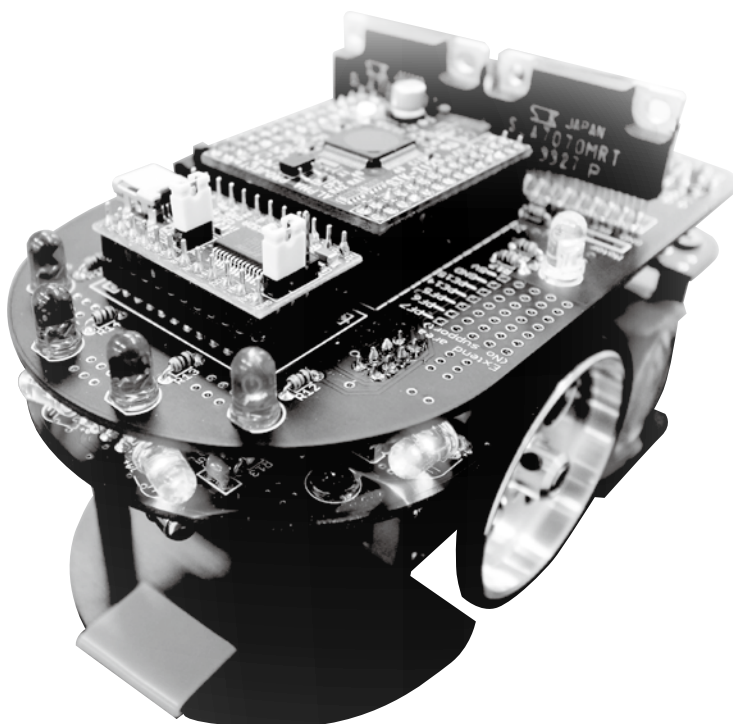
BANDAI NAMCO Group

© 2012 NAMCO BANDAI Games Inc.



RT CORPORATION

スペシャリストへの最短経路



Pi:Co Classic2

マイクロマウスクラシックサイズ規格適合の
小型ステッピングモータを使用した車輪型ロボット。

初めてマイクロマウスに挑戦する方がこのキットを通して
電気回路を学ぶことを前提に、プリント基板で制作します。

マニュアル・サンプルソフト付きで、学校での授業・企業での研修に最適です。

マイクロマウス公式迷路

クラシック競技用迷路は、柱、壁、ベースで構成されています。柱は12×12 mm角、高さ 50 mm (突起部含まず)、壁は180×50×12 mm (突起部含まず) の木製です。公式迷路で使われている材質ですので調整用にぴったりです。ベースは特注で受注生産していますので、調整に必要な区画数をお知らせください。

ハーフサイズ競技用迷路は、柱、壁、ベースで構成されています。柱は6×6 mm角、高さ 25 mm (突起部含まず)、壁は90×25×6 mm (突起部含まず) のプラスチック製です。公式迷路で使われている材質ですので調整用にぴったりです。ベースは4×4、9×9 区画を在庫し、9×16、16×16 区画は特注で受注生産しています。



株式会社 アールティ

〒101-0021 東京都千代田区外神田3-2-13 山口ビル3F TEL: 03-6666-2566 FAX: 03-5809-5738
E-mail: shop@rt-net.jp 詳しくは <http://www.rt-shop.jp/> をご覧ください。

つくばエキスポセンター

入館券：おとな410円、こども210円
※こどもは4歳～高校生、3歳以下無料

つくばエキスポセンターは、研究機関が集まるつくばの中心で宇宙・海洋・エネルギー・ナノテクノロジー・生命科学・地球環境などの科学技術を見て触れて楽しめる科学館です。世界最大級のプラネタリウムでは、季節ごとにオリジナル番組を上映しています。※当館は1985年に開催された<科学万博―つくば'85>の恒久記念施設です。



展示場

5つの挑戦ゾーンでは、先端科学の未来と面白さを紹介。深海掘削などの限界に挑む研究や量子のふしぎな世界、地球温暖化、医療の未来や宇宙から広がる夢などを体験しましょう。

【写真】2階展示場「夢への挑戦 - のぞいてみよう科学がひらく未来 -」



身近な現象にひそむ科学の原理を、体験しながら学びます。環境に配慮した電気自動車やロボットとの共生をテーマにした展示など、私たちの生活や暮らしとのかかわりも考えてみましょう。

【写真】1：KAZ(高性能電気自動車) 2：環境への挑戦ゾーン
3：エアバズーカ 4：プラズマボール



プラネタリウム

世界最大級のプラネタリウムは、ドームの直径が25.6m！約38万個の星と全天周デジタル映像で、季節ごとの星座、最新の天文現象や宇宙理論などを分かり易く上映しています。

【写真】プラネタリウムでの投影イメージ(座席数232席)



イベント

毎月テーマを変えてサイエンスショーや科学教室、エキスポ探検隊を開催しています。特別展やミーツ・ザ・サイエンス、講演会など旬なトピックスに対応したイベントも実施しています。

【写真】サイエンスショー「大気圧」



つくばエキスポセンター
TSUKUBA EXPO CENTER

〒305-0031 茨城県つくば市吾妻 2-9
TEL 029-858-1100
FAX 029-858-1678(団体専用)

開館時間 9:50-17:00 (最終入館16:30)
休館日 月曜日(祝日の場合は翌日)、月末火曜
<http://www.expo-center.or.jp/>



時代の変化と共に挑戦し続けてきた90年。
これから迎える100周年に向けて、さらなる進化を目指します。

Engineering
At
KOUGEI



KOUGEI

東京工芸大学 TOKYO POLYTECHNIC UNIVERSITY

工学部

●メディア画像学科 ●生命環境化学科 ●建築学科
●コンピュータ応用学科 ●電子機械学科

芸術学部

●写真学科 ●映像学科 ●デザイン学科
●インタラクティブメディア学科 ●アニメーション学科
●ゲーム学科 ●マンガ学科

厚木キャンパス 〒243-0297 神奈川県厚木市飯山1583
中野キャンパス 〒164-8678 東京都中野区本町2-9-5

入試センター (月～土 9:00～17:00 / 日曜・祝日は除く)
☎ 0120-12-5246

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

東京工芸大学

検索