

第 38 回全日本マイクロマウス大会

マイクロマウス 2017

MICROMOUSE



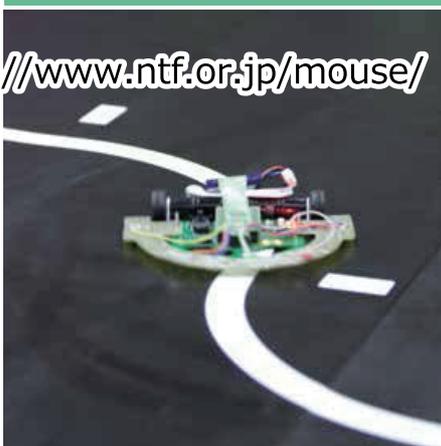
2017年11月17(金)~19(日)開催

芝浦工業大学
芝浦キャンパス

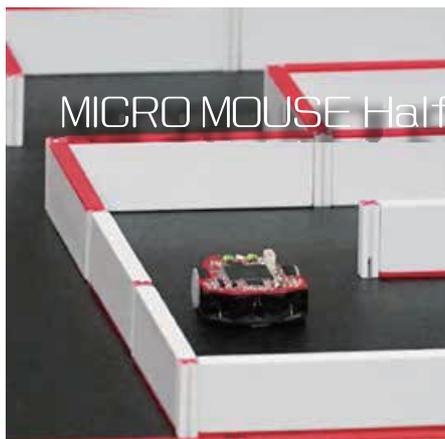


MICRO MOUSE Classic size Class

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



Robotrace



MICRO MOUSE Half size Class

- 【主催】: 公益財団法人ニューテクノロジー振興財団
- 【共催】: 芝浦工業大学
- 【後援】: 経済産業省, 文部科学省, 関係学会
- 【運営】: マイクロマウス 2017 実行委員会
- 【運営協力】: マイクロマウス・サポーターズ, 関連団体ほか

大会事務局 マイクロマウス 2017 実行委員会事務局
TEL:03-5295-2060 Mail:mouse@ntf.or.jp



記録集

マイクロマウス 2017 実行委員会

マイクロマウス2017 第38回 全日本マイクロマウス大会

開催場所： 芝浦工業大学 芝浦キャンパス

開催日： 2017年11月17日（金）～19日（日）

主催： 公益財団法人ニューテクノロジー振興財団

共催： 芝浦工業大学

後援： 経済産業省 文部科学省 公益社団法人 計測自動制御学会、
一般社団法人 日本機械学会 一般社団法人 日本ロボット学会

協賛： 株式会社アールティ オリエンタルモーター株式会社

株式会社デンソー バンダイナムコグループ

マイクロマウス2017 協賛企業、賞品提供企業

運営： マイクロマウス2017 実行委員会 実行委員長：安藤 吉伸（芝浦工業大学 教授）

運営協力： マイクロマウス・サポーターズ、マイクロマウス関係団体

連絡先：

公益財団法人ニューテクノロジー振興財団事務局

住所：〒101-0021 東京都千代田区外神田 3-9-2 末広ビル 3F

TEL 03-5295-2060

E-mail : mouse@ntf.or.jp（マイクロマウス大会事務局）

マイクロマウス 2017 スポンサー一覧

主催

公益財団法人ニューテクノロジー振興財団



共催

芝浦工業大学



芝浦工業大学

SHIBAURA INSTITUTE OF TECHNOLOGY
Established 1927

後援

経済産業省

文部科学省

公益社団法人計測自動制御学会

一般社団法人日本機械学会

一般社団法人日本ロボット学会

協賛



RT CORPORATION

株式会社アールティ

Oriental motor

オリエンタルモーター株式会社

DENSO

Crafting the Core

株式会社デンソー



バンダイナムコグループ

IHI

株式会社 IHI

NIKK
SWITCHES

NKK スイッチズ株式会社

エフテック株式会社

エフテック株式会社

MID Academic Promotions

株式会社 MID アカデミックプロモーションズ



カワダロボティクス株式会社

FAULHABER

新光電子株式会社

Pentel

べんてる株式会社

MTL

マイクロテック・ラボラトリー株式会社

ORLS[®]
A RENISHAW[®] associate company

レニショー株式会社

株式会社三平商会 スマッツ株式会社 電通大 de ラボ／株式会社 中山鉄工所

ヒロボー株式会社 株式会社 Preferred Networks

賞品提供

株式会社アールティ エフテック株式会社 オリエンタルモーター株式会社 Quadcept 株式会社
新光電子株式会社 並木精密宝石株式会社 白光株式会社 ヒロボー株式会社 べんてる株式会社
マイクロテック・ラボラトリー株式会社 レニショー株式会社

●参加ロボット数

登録 430 台

内訳

競技名	登録数	出走数	完走	完走率	決勝進出
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	49	42	34	81%	23
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	105	86	62	72%	30
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	72	56	44	79%	34
ロボトレース予選	177	141	107	76%	36
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決勝	27	18	7	39%	
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	23	23	18	78%	
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	30	29	26	90%	
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	34	34	32	94%	
ロボトレース決勝	36	36	32	89%	

※マイクロマウス (ハーフ) 競技 フレッシュマンクラスは予選なし

参加者構成

中学生	12
高校生	44
専門学校など	38
大学生・院生	226
社会人	110

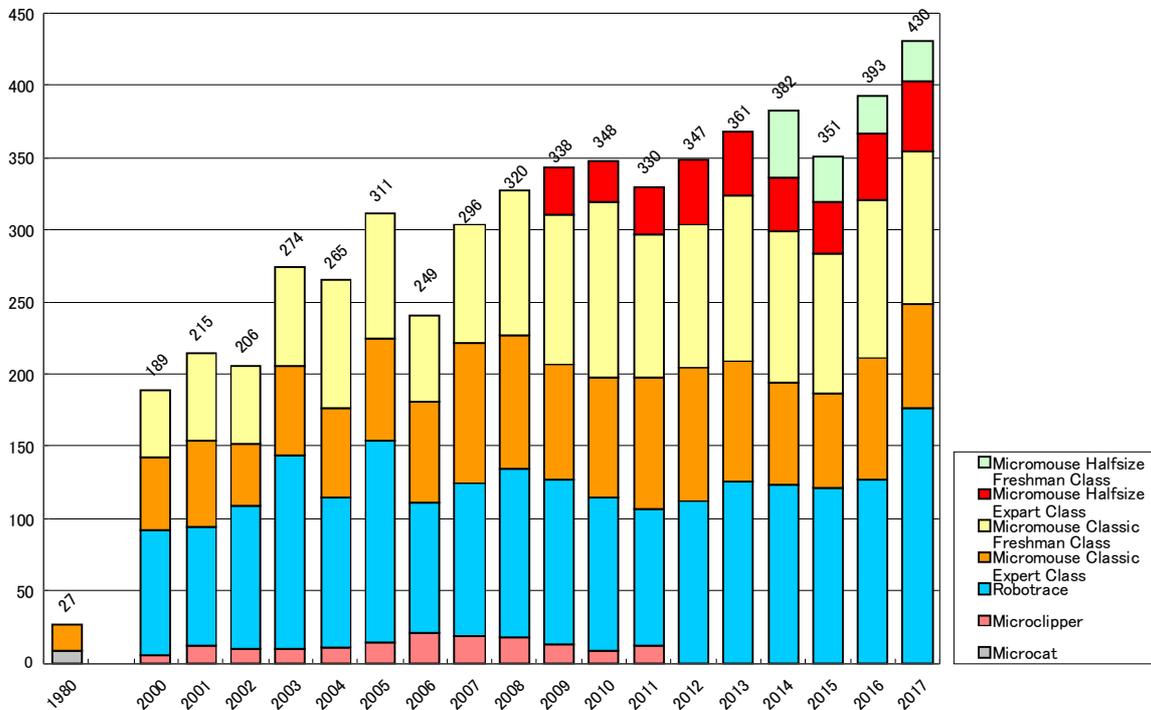
海外参加 45 台

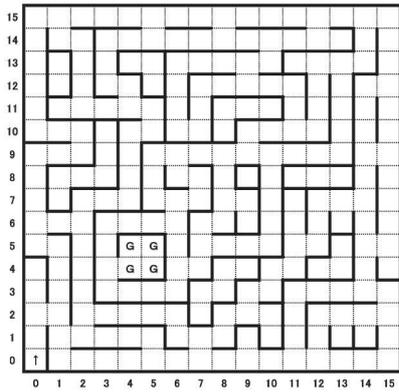
シンガポール	14
中国	7
台湾	7

その他

アメリカ、イギリス、チリ、
中国、モンゴル、コロンビアなど

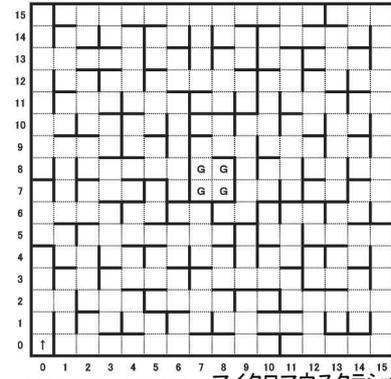
参加登録台数の推移





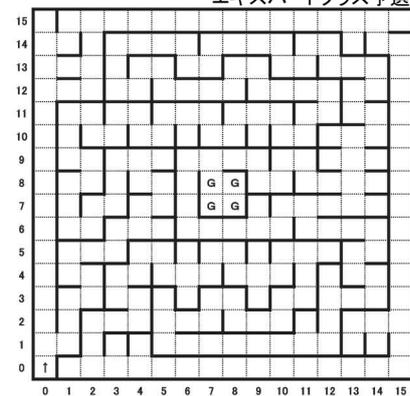
マイクロマウス(ハーフサイズ)

西回り 60歩19折 南回り 60歩19折 競技エキスパートクラス予選



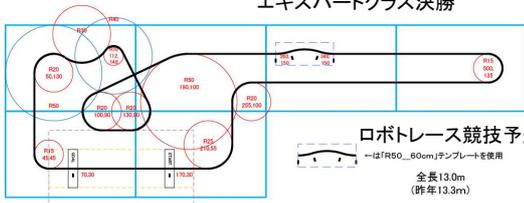
マイクロマウスクラシック競技
エキスパートクラス予選

西回り 45歩28折 南回り 43歩32折



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

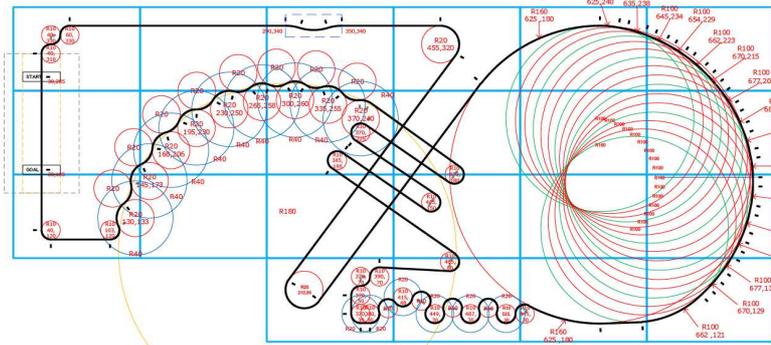
西回り 99歩78折 南回り 121歩48折



ロボトレース競技予選

—は「R50_60cm」テンプレートを使用

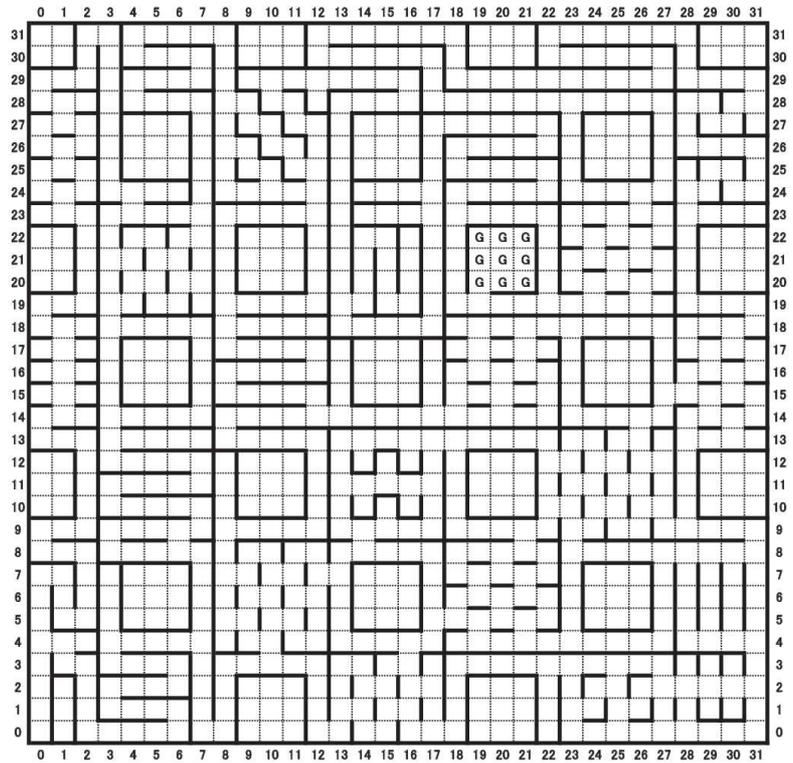
全長13.0m
(昨年13.3m)



ロボトレース競技決勝

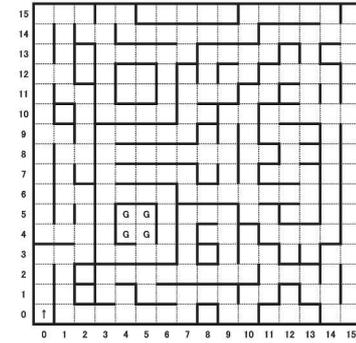
—は「R50_60cm」テンプレートを使用

全長35.2m(昨年39.7m)

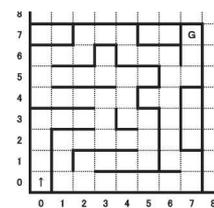


西回り 159歩 56折、165歩 68折、南回り 181歩 98折
マイクロマウス(ハーフサイズ)競技
エキスパートクラス決勝

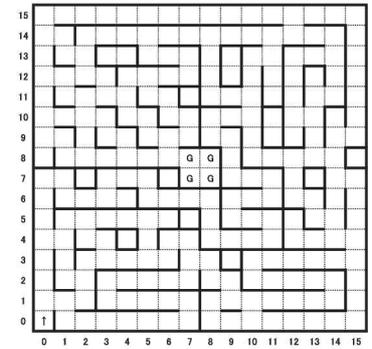
マイクロマウス(ハーフサイズ)競技
フレッシュマンクラス



西回り 63歩 24折、南回り 61歩 28折



西回り 24歩 12折、南回り 26歩 10折

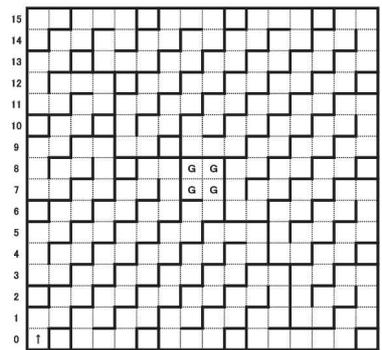


区画数優先 61歩33折
外周距離優先 69折23折

斜め優先 61歩37折

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

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



231歩204折

エキシビジョン 田代杯

●各賞受賞者

マイクロマウス（ハーフサイズ）競技 エキスパートクラス 受賞者

賞	ロボット名	氏名	所属	記録
ベストマウサー	こじまうす 12	小島 宏一		
優勝	翠嵐	宇都宮 正和		00:10.559
第2位	こじまうす 12	小島 宏一		00:11.054
第3位	Fantom 2nd	松井 祐樹	京都大学機械研究会 OB	00:11.383
第4位	Ning6	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	00:12.248
第5位	PAG(β)	山下 浩平	京都大学機械研究会	00:12.360
第6位	Gabriel_mini	Alan Low Kay Boon	Institute of Technical Education	00:14.619
自律賞	該当者なし			
ニューテクノロジー賞	該当者なし			
ベストジュニア賞	mini-drago	Darryl Chua Wee Joon	Institute of Technical Education	00:14.845
特別賞	東北マウス爽	菅原 昌弥	ロボコンやっぺし	00:34.386
特別賞	neu	大嶽 結衣	東京理科大学 Mice	00:44.959
特別賞	KERISE v3	大貫 椋太郎	東京工業大学ロボット技術研究会 Cheese	00:25.729
特別賞	シン・ウムオ	寶澤 駿	東京理科大学 Mice	00:17.381
特別賞	PAG(β)	山下 浩平	京都大学機械研究会	00:12.360

マイクロマウス クラシック競技 エキスパートクラス 受賞者

賞	ロボット名	氏名	所属	記録
優勝	赤い彗星	宇都宮 正和		00:07.284
第2位	Decimus 5	Peter Harrison		00:07.415
第3位	黒椿	赤尾 健太	福井大学 からくり工房 I.Sys	00:08.306
第4位	Quanta	平松 直人	Mice Busters	00:08.357
第5位	Que	竹本 裕太	Mice Busters	00:09.338
第6位	ハセシュマウス ver.5.1	長谷川 峻	東京理科大学 Mice	00:09.403
自律賞	該当者なし			
ニューテクノロジー賞	BRAVE	内田 雄太郎	電通大ロボメカ工房 OB	01:36.293
ベストジュニア賞	もちもち 3号	木村 威	渋谷教育学園幕張高等学校物理部	01:01.404
特別賞	mini mouse	Lim Ding Huang Jonas	Institute of Technical Education	00:10.418
特別賞	MIZUHOv2	井土 拓海	東京工業大学ロボット技術研究会 Cheese	00:26.264

特別賞（団体賞₁） Institute of Technical Education

特別賞（団体賞₂） Southern Taiwan University of Science and Technology

ロボトレース競技 受賞者

賞	ロボット名	氏名	所属	記録
優勝	R S - 1 0 0	遠藤 隆記	極東技術結社	00:14.301
第2位	Cartis04.5	平井 雅尊	アニキと愉快的な仲間たち	00:14.377
第3位	Ning3	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	00:14.788
第4位	TE-RT	大日向 拓実		00:15.430
第5位	Leo-blue	Darryl Chua Wee Joon	Institute of Technical Education	00:15.574
第6位	Whitechip 7	落合 誠治		00:15.653
ニューテクノロジー賞	該当者なし			
ベストジュニア賞	ヘルニア	吉永 大輝	埼玉県立新座総合技術高校	00:30.207
特別賞	Whitechip 7	落合 誠治		00:15.653

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 受賞者

賞	ロボット名	氏名	所属	記録
特別賞	LoLe2	Wang Zhenyan	Huazhong University of Science and Technology	00:07.559
特別賞	Shining	Qi Li		00:08.560
特別賞	Bloomfield	塚本 渉	東京理科大学 Mice	00:13.047
特別賞	白いハラシーマウス	原嶋 広和	SRDC Next	00:20.877
特別賞	Phosphorus	西園 和真	埼玉県立新座総合技術高校	00:52.073

特別賞（団体賞1） 向上高等学校情報研究部

マイクロマウス クラシック競技 フレッシュマンクラス 受賞者

賞	ロボット名	氏名	所属	記録
特別賞1	Juice	GuoZhibin		00:07.741
特別賞	BAVE	市河 拓		00:08.961
特別賞	Potato	Tian Dawei		00:10.380
特別賞	先技-A	川村 誠	TCS	00:13.269
特別賞	ホーネット	仲田 尚貴	東京工芸大学からくり工房	00:14.888
特別賞	先技-C	中村 真弓	TCS	00:15.294
特別賞	スターライト	吉川 竜平	東京理科大学 Mice	00:16.468
特別賞	ES7-B	永塚 尚紀	TCS	00:17.402
特別賞	メンチカツ1号	多田 皓海	渋谷教育学園幕張中学校電気部	00:20.060
特別賞	viola	渡邊 堇子	東京理科大学 Mice	00:21.590

企業賞

贈呈なし

大会全体を通しての受賞者

賞	受賞者
田代賞	宇都宮 正和 マイクロマウス(ハーフサイズ)競技エキスパートクラス・マイクロマウスクラシック競技エキスパートクラス

田代賞(Tashiro Award)について

マイクロマウスの育ての親であり、全日本マイクロマウス大会を第1回から中心になって運営してこられた田代泰典さんは、2016年8月2日にご逝去されました。そこで、田代さんの功績を記念して第37回全日本マイクロマウス大会(MM2016)より、その年のマイクロマウス大会に参加したロボットやその製作者の中から1台(または1人)を選考して表彰する田代賞を創設することに致しました。田代賞では、「この年にはこのようなロボットがあった、あるいは、そのような技術が現れた」と記録に残すに足りる、その年を代表し、また、新しい時代を拓くロボットやその技術を表彰します。選考に当たっては、とくに、田代さんの想いであった、

- ・オペレータの手によらず、自律的に、自分自身で判断を行ってしっかりと速く走る知能を持ったロボット
- ・新しい時代を作る自律的なロボットの技術への挑戦や、さらに、人と共存するロボットの実現への貢献を重視することとします。

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

ベストマウサー	1回目のスタートから最初に操作者がロボットに触れた時までの最短完走時間を記録したマウスを評価する
優勝～6位	最短走行時間の短さを評価
自律賞	持ち時間内に全走行が完了（最後にスタート地点まで戻る）するまで、ノータッチで走り切ったマウスの内、最短走行時間を記録したマウスに対する評価
ニューテクノロジー賞	新しい要素技術・コンセプトに積極的に取り組み、技術的可能性をひろげたものを評価
ベストジュニア賞	高校生以下の若手により特に独自で制作されたトレーサー、最短時間等を評価
特別賞	以上の評価以外の特に優れたマウス
企業賞	特別協賛企業様により特に優れていると評価されたものに授与される場合があります

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

マイクロマウス(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しました。

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。

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	持ち時間内に全走行が完了（最後にスタート地点まで戻る）するまで、ノータッチで走り切ったマウスの内、最短走行時間を記録したマウスに対する評価
ニューテクノロジー賞	新しい要素技術・コンセプトに積極的に取り組み、技術的可能性をひろげたものを評価
ベストジュニア賞	高校生以下の若手により特に独自で制作されたトレーサー、最短時間等を評価
特別賞	以上の評価以外の特に優れたマウス
企業賞	特別協賛企業様により特に優れていると評価されたものに授与される場合があります

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

マイクロマウス 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しました。

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。

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	最短走行時間の短さを評価
ニューテクノロジー賞	新しい要素技術・コンセプトに積極的に取り組み、技術的可能性をひろげたものを評価
ベストジュニア賞	高校生以下の若手により特に独自で制作されたトレーサー、最短時間等を評価
特別賞	以上の評価以外の特に優れたマウス
企業賞	特別協賛企業様により特に優れていると評価されたものに授与される場合があります

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

●副賞一覧

マイクロマウス (ハーフサイズ) 競技 エキスパートクラス

賞	副賞	賞品 (協賛企業名)
ベストマウサー	賞状	
優勝	賞状、盾、研究奨励金	はんだ吸取器 (FR300) (白光株式会社)、 シングルローター方式電動 RC ヘリコプター (ヒロボー株式会社)、他
第2位	賞状、盾、研究奨励金	回路および PCB デザイナーのライセンス (Quadcept 株式会社(クワドセプト))、他
第3位	賞状、盾、研究奨励金	pi:co classic3(ピーコクラシックスリー) (株式会社アールティ)、 新潟の新ブランド米「新之助」(エフテック株式会社)、他
第4位	賞状、研究奨励金	DC マイクロモータ 2 個セット (新光電子株式会社)、 赤外線コントロール サブマリーナカメラ (株式会社アールティ)
第5位	賞状、研究奨励金	DC マイクロモータ 2 個セット (新光電子株式会社)、 新潟の新ブランド米「新之助」(エフテック株式会社)、他
第6位	賞状、研究奨励金	DC マイクロモータ 2 個セット (新光電子株式会社)
ベストジュニア賞	賞状	モータの目録 (オリエンタルモーター株式会社)
特別賞	賞状	新潟の新ブランド米「新之助」(エフテック株式会社)
特別賞	賞状	DC マイクロモータ 2 個セット (新光電子株式会社)

マイクロマウス クラシック競技 エキスパートクラス

賞	副賞	賞品 (協賛企業名)
優勝	賞状、盾、研究奨励金	はんだこて (FX-600、こて先、こて台、クリーナー)・吸煙器 (白光株式会社)、 新潟の新ブランド米「新之助」(エフテック株式会社)、他
第2位	賞状、盾、研究奨励金	COZMO(コズモ) (株式会社アールティ)、他
第3位	賞状、盾、研究奨励金	DC コアレスブラシレスモータ 2 個セット (並木精密宝石株式会社)、他
第4位	賞状、研究奨励金	DC マイクロモータ 2 個セット (新光電子株式会社)、他
第5位	賞状、研究奨励金	DC マイクロモータ 2 個セット (新光電子株式会社)、他
第6位	賞状、研究奨励金	DC マイクロモータ 2 個セット (新光電子株式会社)、他
ニューテクノロジー賞	賞状	DC コアレスブラシレスモータ 2 個セット (並木精密宝石株式会社)
ベストジュニア賞	賞状	モータの目録 (オリエンタルモーター株式会社)
特別賞	賞状	DC コアレスブラシレスモータ 2 個セット (並木精密宝石株式会社)
特別賞	賞状	新潟の新ブランド米「新之助」(エフテック株式会社)
団体賞 ₁	賞状	DC マイクロモータ 2 個セット (新光電子株式会社)
団体賞 ₂	賞状	DC コアレスブラシレスモータ 2 個セット (並木精密宝石株式会社)

ロボットレース

賞	副賞	賞品 (協賛企業名)
優勝	賞状、盾、研究奨励金	はんだこて (FX-951、こて先) (白光株式会社)、他
第2位	賞状、盾、研究奨励金	COZMO(コズモ) (株式会社アールティ)、他
第3位	賞状、盾、研究奨励金	DC コアレスブラシレスモータ 2 個セット (並木精密宝石株式会社)、他
第4位	賞状、研究奨励金	DC マイクロモータ 2 個セット (新光電子株式会社)、他
第5位	賞状、研究奨励金	DC マイクロモータ 2 個セット (新光電子株式会社)、他
第6位	賞状、研究奨励金	DC マイクロモータ 2 個セット (新光電子株式会社)、他
ベストジュニア賞	賞状	モータの目録 (オリエンタルモーター株式会社)
特別賞	賞状	DC マイクロモータ 2 個セット (新光電子株式会社)

マイクロマウス クラシック競技 フレッシュマンクラス

賞	副賞	賞品 (協賛企業名)
特別賞 ₁	賞状	ロータリーエンコーダ 2 個セット (レニショー株式会社)

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

賞	副賞	賞品 (協賛企業名)
特別賞 ₁	賞状	モータの目録 2 セット (オリエンタルモーター株式会社)
賞	副賞	
田代賞	賞状、研究奨励金	

参加ロボット

トライごとの走行タイム



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 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	備考
1	48	Fantom 2nd	松井 祐樹	京都大学機械研究会OB	00:02.841	決勝進出
2	49	翠嵐	宇都宮 正和		00:03.509	決勝進出
3	47	こじまうす12	小島 宏一		00:03.557	決勝進出
4	45	Ning6	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	00:03.898	決勝進出
5	46	Maneuver	加藤 雄資		00:04.268	決勝進出
6	28	Thrush	岸本 匠	福井大学 からくり工房I.Sys	00:04.529	決勝進出
7	30	PAG(β)	山下 浩平	京都大学機械研究会	00:04.607	決勝進出
8	32	Gabriel_mini	Alan Low Kay Boon	Institute of Technical Education	00:04.709	決勝進出
9	33	mini-drago	Darryl Chua Wee Joon	Institute of Technical Education	00:04.972	決勝進出
10	38	シン・ウムオ	寶澤 駿	東京理科大学 Mice	00:04.995	決勝進出
11	34	Mini-Calibrate	Muhammad Idris	Institute of Technical Education	00:06.047	決勝進出
12	3	ロング16号機	小峰 直樹		00:07.118	決勝進出
13	6	KERISE v3	大貫 椋太郎	東京工業大学ロボット技術研究会Cheese	00:09.134	決勝進出
14	17	spangle	徳永 弦久		00:09.929	決勝進出
15	16	trane	須賀 裕文		00:10.419	決勝進出
16	29	Areion	山田 真	福井大学 からくり工房I.Sys	00:10.524	決勝進出
17	36	neu	大嶽 結衣	東京理科大学 Mice	00:10.649	決勝進出
18	14	まえけんマウス2	前田 賢太郎	株式会社アールティ	00:10.910	決勝進出
19	31	Hound	山田 仰	京都大学機械研究会	00:10.979	決勝進出
20	10	東北マウス爽	菅原 昌弥	ロボコンやっぺし	00:11.015	決勝進出
21	8	ST-Mouse42	山口 亨一	埼玉県立新座総合技術高校	00:12.418	決勝進出
22	35	鯉住	小泉 太嘉志	東京理科大学 Mice	00:13.374	決勝進出
23	5	Vert	田所 祐一	東京工業大学ロボット技術研究会Cheese	00:24.178	
24	24	ぷーちゃん号ぷち2	鱒淵 祥司	アニキと愉快的な仲間たち	00:24.501	
25	7	HM-2017	西崎 伸吾	厚木ロボット研究会	00:27.151	
26	27	Scarlet	赤尾 健太	福井大学 からくり工房I.Sys	00:35.363	
27	22	Merces Code	長野 恵典	電気通信大学ロボメカ工房	00:42.239	決勝進出
28	37	鵜	谷口 野歩	東京理科大学 Mice	00:47.030	
29	9	Sandwich	畠山 和昭	埼玉県立新座総合技術高校	00:55.819	
30	21	sugentem_n_52	川瀬 廣明	電気通信大学ロボメカ工房	01:10.069	
31	43	Que	竹本 裕太	Mice Busters	01:22.657	
32	2	ff	大城 豪志	東京工芸大学からくり工房	01:34.851	
33	4	mm-8b	山下 伸逸		01:38.994	
34	18	うだがやん.half2	宇田川 博樹	法政大学電気研究会OB	01:50.175	
	11	流星号	大道寺 重俊	フロントビジョン	R	
	12	Pantalon Rossi	藤井 将貴	新潟コンピュータ専門学校	R	
	13	Sail号	和田 国土	新潟コンピュータ専門学校	R	
	15	SatoMouse2017	佐藤 一成	SRDC Next	R	
	23	半錦参式	寺崎 清	アニキと愉快的な仲間たち	R	
	25	猯式	伊藤 義宏	からくり工房A:Mac	R	
	39	斑猫	中瀬 優	Mice OB	R	

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 結果一覧

順位	出走 番号	ロボット名	操作者	所属	記録	備考
	40	Sylphy2	古川 大貴	Mice Busters	R	
	1	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	棄権	
	19	Jade	中島 瑞	ロボメカ工房OB	棄権	
	20	Polaris	横山 浩一郎	電気通信大学ロボメカ工房OB	棄権	
	26	ExtraICE3	飯田 一輝	からくり工房A:Mac	棄権	
	41	BlueFalcon	平松 直人	Mice Busters	棄権	
	42	しゅべるま〜じゅにあぶいつー	今井 康博	Mice Busters	棄権	
	44	MS2017	森永 英一郎	チーム森永	棄権	

エントリー49／出走42／完走34 完走率81%

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 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	賞
1	22	翠嵐	宇都宮 正和		00:10.559	優勝, 田代賞
2	21	こじまうす12	小島 宏一		00:11.054	準優勝, ベストマウサー
3	23	Fantom 2nd	松井 祐樹	京都大学機械研究会OB	00:11.383	第三位
4	20	Ning6	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	00:12.248	第四位
5	17	PAG(β)	山下 浩平	京都大学機械研究会	00:12.360	第五位, 特別賞
6	16	Gabriel_mini	Alan Low Kay Boon	Institute of Technical Education	00:14.619	第六位
7	15	mini-drago	Darryl Chua Wee Joon	Institute of Technical Education	00:14.845	ベストジュニア賞
8	18	Thrush	岸本 匠	福井大学 からくり工房I.Sys	00:16.022	
9	14	シン・ウムオ	寶澤 駿	東京理科大学 Mice	00:17.381	特別賞
10	19	Maneuver	加藤 雄資		00:17.923	
11	13	Mini-Calibrate	Muhammad Idris	Institute of Technical Education	00:18.200	
12	12	ロング16号機	小峰 直樹		00:21.641	
13	11	KERISE v3	大貫 椋太郎	東京工業大学ロボット技術研究会Cheese	00:25.729	特別賞
14	4	東北マウス爽	菅原 昌弥	ロボコンやっぺし	00:34.386	特別賞
15	7	neu	大嶽 結衣	東京理科大学 Mice	00:44.959	特別賞
16	3	ST-Mouse42	山口 亨一	埼玉県立新座総合技術高校	02:42.141	
17	9	trane	須賀 裕文		02:46.780	
18	6	まえけんマウス2	前田 賢太郎	株式会社アールティ	05:43.902	
	1	Merces Code	長野 恵典	電気通信大学ロボメカ工房	R	
	2	鯉住	小泉 太嘉志	東京理科大学 Mice	R	
	5	Hound	山田 仰	京都大学機械研究会	R	
	8	Areion	山田 真	福井大学 からくり工房I.Sys	R	
	10	spangle	徳永 弦久		R	

エントリー23／出走23／完走18 完走率78%

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 結果一覧

順位	出走 番号	ロボット名	操作者	所属	記録	備考
1	49	Decimus 5	Peter Harrison		00:02.868	決勝進出
2	17	赤い彗星	宇都宮 正和		00:02.905	決勝進出
3	11	Quanta	平松 直人	Mice Busters	00:03.179	決勝進出
4	14	黒椿	赤尾 健太	福井大学 からくり工房I.Sys	00:03.300	決勝進出
5	20	ハセシュマウス ver.5.1	長谷川 峻	東京理科大学 Mice	00:03.585	決勝進出
6	53	Blitz	Yap Ching Khang	Southern Taiwan University of Science and Technology	00:03.749	決勝進出
7	10	Que	竹本 裕太	Mice Busters	00:03.779	決勝進出
8	15	HexA1	加藤 雄資		00:03.790	決勝進出
9	3	もちもち3号	木村 威	渋谷教育学園幕張高等学校物理部	00:04.271	決勝進出
10	27	Gabriel	Alan Low Kay Boon	Institute of Technical Education	00:04.526	決勝進出
11	9	OI	中瀬 優	Mice OB	00:04.529	決勝進出
12	44	BCmouse	阿部 巧	東京理科大学 Mice	00:04.575	決勝進出
13	8	雪風5.5	中島 史敬		00:04.787	決勝進出
14	28	Bull	Zikry Bin Zaini	Institute of Technical Education	00:04.920	決勝進出
15	26	mini mouse	Lim Ding Huang Jonas	Institute of Technical Education	00:05.343	決勝進出
16	71	Trifilar	浅川 英慶	福井大学 からくり工房I.Sys	00:05.612	決勝進出
17	52	huan tian	Chen,Ying-Chao	Southern Taiwan University of Science and Technology	00:05.647	決勝進出
18	34	ストリーム	竹内秀哉/谷藤洸太	名古屋工学院専門学校	00:06.185	決勝進出
19	39	五右衛門	石川 寛明	東京理科大学 Mice	00:06.580	決勝進出
20	41	AliCe	大野 孝太	東京理科大学 Mice	00:10.009	決勝進出
21	25	TETU-DC V3	福元 鉄平	東京工芸大学からくり工房	00:10.356	決勝進出
22	24	RV_TOKI	新保 佑京	東京工芸大学からくり工房	00:11.154	決勝進出
23	70	ジャービル	平井 伸幸	福井大学 からくり工房I.Sys	00:11.484	決勝進出
24	38	ワダンゴムシ	和田 遼	東京理科大学 Mice	00:12.044	決勝進出
25	46	YA4 tenacity	荒井 優輝	からくり工房A:Mac	00:12.662	決勝進出
26	72	E67709	長尾 晃一朗	福井大学 からくり工房I.Sys	00:14.199	決勝進出
27	62	ちゆーちゆーちゆーちゆーちゆーちゆーちゆーちゆー	太田 智美		00:16.448	決勝進出
28	51	JunSpeed	ツアイ	Southern Taiwan University of Science and Technology	00:21.139	決勝進出
29	32	T-RUM	久宗 卓矢		00:22.662	決勝進出
30	16	こじまうす12CL	小島 宏一		00:25.223	決勝進出
31	31	マイクロマウス学習キット2	佐藤 陽介	メカトロ工房/厚木ロボット研究会	00:34.709	
32	18	Vermilion	船田 健悟	東京理科大学 Mice	00:36.902	
33	2	TYU三郎・改	小川 靖夫		00:37.863	
34	19	Kryptos	中野 元太	東京理科大学 Mice	00:37.928	決勝進出
35	68	BRAVE	内田 雄太郎	電通大口ボメカ工房OB	00:38.098	決勝進出
36	23	β	伊藤 潤	東京工芸大学からくり工房	00:38.190	
37	63	MIZUHOv2	井土 拓海	東京工業大学ロボット技術研究会Cheese	00:41.878	決勝進出
38	22	ヌクヌクDC-VALKYRIE-	青木 政武	株式会社アールティ	00:42.051	決勝進出
39	5	YamaneV4	山口 亨一	埼玉県立新座総合技術高校	00:42.106	
40	60	KNCT-MM2DC改	葉山 清輝	熊本高等専門学校	00:51.737	
41	6	toyorobo	田南 吉章	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	00:52.760	

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 結果一覧

順位	出走 番号	ロボット名	操作者	所属	記録	備考
42	61	Forte	高橋 良太		01:12.263	
43	12	Sylpheed3	古川 大貴	Mice Busters	01:17.363	
44	58	ソフィア	堀 大輝	金沢高専ハンズオン部	04:27.782	
	4	tMouse3	竹内 聖	渋谷教育学園幕張高等学校物理部	R	
	29	fv	山西 碧	Team Pumpkin Pie	R	
	30	羊鼠	新渡 翔梧	Team Pumpkin Pie	R	
	33	Imposter	五十嵐 太一	日本工業大学 マイクロコンピュータ研究部	R	
	37	アプーンDC	今井 陽太郎	東京理科大学 Mice	R	
	47	煩惱ちゃん	高柳 智	からくり工房A:Mac	R	
	55	robin	加藤 優哉	芝浦工業大学 SRDC	R	
	56	SSM	中島谷 侑己	金沢高専ハンズオン部	R	
	57	NCX7500K	南保 慎一郎	金沢高専ハンズオン部	R	
	59	はせがわわ	長谷川 翔	金沢高専ハンズオン部	R	
	66	キイロイノ	関 翔太郎	電気通信大学ロボメカ工房	R	
	69	Omni_Trials	松村 周平	電通大ロボメカ工房OB	R	
	1	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	棄権	
	7	MS2017	森永 英一郎	チーム森永	棄権	
	13	しゅべるま〜	今井 康博	Mice Busters	棄権	
	21	Amber	中島 瑞	ロボメカ工房OB	棄権	
	35	ひふみんと!	檜山 徹	東京理科大学 Mice	棄権	
	36	neu	大嶽 結衣	東京理科大学 Mice	棄権	
	40	SiRANE	富田 佑樹	東京理科大学 Mice	棄権	
	42	Ovis	渡邊 優介	東京理科大学 Mice	棄権	
	43	赤兄	神谷 修也	東京理科大学 Mice	棄権	
	45	STERA	馬場 悠輔	メカトロニクス研究倶楽部	棄権	
	48	Sigma II	Goddard Siegmund		棄権	
	50	noolmi	Han Nurim	RT^2	棄権	
	51	ミツキラビット	久住 隆司	ロボット・ファン.net	棄権	
	64	シルトクレーテ	山梨 浩輝	電気通信大学ロボメカ工房	棄権	
	65	SeaGate4	繁戸 脩幸	電気通信大学ロボメカ工房	棄権	
	67	Tarbo-M03	秦 康祐	電気通信大学ロボメカ工房OB	棄権	

エントリー72／出走56／完走44 完走率79%

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 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	賞
1	33	赤い彗星	宇都宮 正和		00:07.284	優勝
2	34	Decimus 5	Peter Harrison		00:07.415	準優勝
3	31	黒椿	赤尾 健太	福井大学 からくり工房I.Sys	00:08.306	第三位
4	32	Quanta	平松 直人	Mice Busters	00:08.357	第四位
5	28	Que	竹本 裕太	Mice Busters	00:09.338	第五位
6	30	ハセシュマウス ver.5.1	長谷川 峻	東京理科大学 Mice	00:09.403	第六位
7	20	mini mouse	Lim Ding Huang Jonas	Institute of Technical Education	00:10.418	特別賞
8	27	HexA1	加藤 雄資		00:10.987	
9	21	Bull	Zikry Bin Zaini	Institute of Technical Education	00:11.481	
10	22	雪風5.5	中島 史敬		00:12.439	
11	5	こじまうす12CL	小島 宏一		00:12.741	
12	10	YA4 tenacity	荒井 優輝	からくり工房A:Mac	00:13.516	
13	23	BCmouse	阿部 巧	東京理科大学 Mice	00:14.011	
14	19	Trifilar	浅川 英慶	福井大学 からくり工房I.Sys	00:14.402	
15	17	ストリーム	竹内秀哉/谷藤洸太	名古屋工学院専門学校	00:16.103	
16	1	ヌクヌクDC-VALKYRIE-	青木 政武	株式会社アールティ	00:22.037	
17	12	ジャービル	平井 伸幸	福井大学 からくり工房I.Sys	00:25.015	
18	2	MIZUHOv2	井土 拓海	東京工業大学ロボット技術研究会Cheese	00:26.264	特別賞
19	16	五右衛門	石川 寛明	東京理科大学 Mice	00:27.277	
20	11	ワダンゴムシ	和田 遼	東京理科大学 Mice	00:29.313	
21	6	T-RUM	久宗 卓矢		00:38.601	
22	18	huan tian	Chen,Ying-Chao	Southern Taiwan University of Science and Technology	00:45.967	
23	4	Kryptos	中野 元太	東京理科大学 Mice	00:47.864	
24	7	JunSpeed	ツアイ	Southern Taiwan University of Science and Technology	00:48.894	
25	29	Blitz	Yap Ching Khang	Southern Taiwan University of Science and Technology	00:49.087	
26	15	AliCe	大野 孝太	東京理科大学 Mice	00:52.131	
27	26	もちもち3号	木村 威	渋谷教育学園幕張高等学校物理部	01:01.404	ベストジュニア賞
28	9	E67709	長尾 晃一郎	福井大学 からくり工房I.Sys	01:06.015	
29	13	RV_TOKI	新保 佑京	東京工芸大学からくり工房	01:22.496	
30	3	BRAVE	内田 雄太郎	電通大ロボメカ工房OB	01:36.293	ニューテクノロジー賞
31	14	TETU-DC V3	福元 鉄平	東京工芸大学からくり工房	02:11.294	
32	8	ちゆーちゆくちゆーちゆくちゆくちゆくちゆ	太田 智美		03:01.293	
	24	OI	中瀬 優	Mice OB	R	
	25	Gabriel	Alan Low Kay Boon	Institute of Technical Education	T01:02.626	

エントリー34／出走34／完走32 完走率94%

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 決勝 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	賞
1	9	LoLe2	Wang Zhenyan	Huazhong University of Science and Technology	00:07.559	特別賞
2	7	Shining	Qi Li		00:08.560	特別賞
3	26	Bloomfield	塚本 渉	東京理科大学 Mice	00:13.047	特別賞
4	11	白いハラシーマウス	原嶋 広和	SRDC Next	00:20.877	特別賞
5	20	Phosphorus	西園 和真	埼玉県立新座総合技術高校	00:52.073	特別賞
6	16	貴方が好き好きLOVE大好き愛してる三号	鈴木 琳太郎	向上高等学校情報研究部	00:55.128	
7	12	栞	岩崎 比呂人	向上高等学校情報研究部	01:32.215	
	3	はんしんよく(半身浴)U	いとうひさし		R	
	8	dbHu	RONG HU	Huazhong University of Science and Technology	R	
	13	河井ちゃん	深川 海斗	向上高等学校情報研究部	R	
	15	Saturn	岡本 友希	向上高等学校情報研究部	R	
	17	鋼鉄の胃	國藤 奏徒	埼玉県立新座総合技術高校	R	
	18	NEZUU	相澤 勇人	埼玉県立新座総合技術高校	R	
	19	バーjestマウス	石村 直也	埼玉県立新座総合技術高校	R	
	21	SmartMouse	鈴木 夏七	埼玉県立新座総合技術高校	R	
	24	walkman	牛窪 尚貴	東京工芸大学からくり工房	R	
	25	R_DC	貴俵 亮介	東京工芸大学からくり工房	R	
	23	初手竜舞	梅本 空	東京工芸大学からくり工房	R	
	1	saikoro	高橋 有礼	早稲田大学マイクロマウスクラブOB	棄権	
	2	らくたろう	篠田 圭介	早稲田大学マイクロマウスクラブ	棄権	
	4	ユニバーサルDC	松本 泰英		棄権	
	5	ID-RH	桐林 星河		棄権	
	6	Douse	池田 盛陽		棄権	
	10	TQD-Halfsize JH	Bowen Zheng	NKU_Lightning	棄権	
	14	スーパー small river号	鈴木 正治	向上高等学校情報研究部	棄権	
	22	toyorobo	田南 吉章	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	棄権	
	27	桜子	得平 慈子	東京理科大学 Mice	棄権	

エントリー27／出走18／完走7 完走率39%

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 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	備考
1	25	Juice	GuoZhibin		00:04.102	決勝進出
2	26	Potato	Tian Dawei		00:04.169	決勝進出
3	82	先技-A	川村 誠	TCS	00:05.982	決勝進出
4	81	先技-C	中村 真弓	TCS	00:06.671	決勝進出
5	92	モールラット	久保井 雄太	東京工芸大学からくり工房	00:07.038	決勝進出
6	84	ES7-B	永塚 尚紀	TCS	00:07.158	決勝進出
7	34	スターライト	吉川 竜平	東京理科大学 Mice	00:07.759	決勝進出
8	83	ES7-A	日比野 夏輝	TCS	00:07.810	決勝進出
9	77	メンチカツ1号	多田 皓海	渋谷教育学園幕張中学校電気部	00:08.010	決勝進出
10	85	ES7-C	荒井 秀一	TCS	00:08.062	決勝進出
11	40	Phosphorus-β	藤井 匠透	豊田工業大学ロボコンサークル Ti-Robot	00:08.703	決勝進出
12	9	赤蛙	井上 湧介	早稲田大学マイクロマウスクラブ	00:08.892	決勝進出
13	12	SK-3110	斎藤 喬介	早稲田大学マイクロマウスクラブ	00:08.979	決勝進出
14	93	ホーネット	仲田 尚貴	東京工芸大学からくり工房	00:09.313	決勝進出
15	89	だんごろまうす2wei	岸波 華彦	東京工業大学ロボット技術研究会Cheese	00:10.003	決勝進出
16	67	gateway	出口 泰章	金沢高専ハンズオン部	00:10.188	決勝進出
17	69	NOTイレギュラー	谷内 優弥	金沢高専ハンズオン部	00:10.199	決勝進出
18	68	resistance	東中 建都	金沢高専ハンズオン部	00:10.211	決勝進出
19	14	メグギーマウスRX	標 祥太郎	早稲田大学マイクロマウスクラブ	00:10.548	決勝進出
20	13	フィリップス	松田 剛	早稲田大学マイクロマウスクラブ	00:10.614	決勝進出
21	62	BAVE	市河 拓		00:10.653	決勝進出
22	65	崖っぷちアタッカー	近藤 那央		00:12.375	決勝進出
23	72	ドレーク	宮田 正人	埼玉県立新座総合技術高校	00:12.977	決勝進出
24	101	beginning	川瀬 晴義	名城大学マイクロマウスゼミ	00:13.416	決勝進出
25	94	盲目1号	武田 祐一	東京工芸大学からくり工房	00:14.032	決勝進出
26	35	viola	渡邊 堇子	東京理科大学 Mice	00:14.235	決勝進出
27	64	よいどれ2号	池澤 あやか	マウス女子会	00:15.404	決勝進出
28	36	JASALMA	高尾 圭祐	東京理科大学 Mice	00:15.527	決勝進出
29	104	ピ子	高瀬 麻衣	名城大学マイクロマウスゼミ	00:16.262	決勝進出
30	17	Nucleoくん	館石 藍	早稲田大学マイクロマウスクラブ	00:17.459	決勝進出
31	6	モノウノ	石川 雄大	早稲田大学マイクロマウスクラブ	00:19.781	
32	11	ARMic-SMA	嶋崎 祐希	早稲田大学マイクロマウスクラブ	00:20.465	
33	103	コロ太	角屋 瑞紀	名城大学マイクロマウスゼミ	00:20.521	
34	88	火星13号	長谷川 海斗	中国職業能力開発大学校電子情報技術科	00:20.540	
35	49	しゅわしゅわさん	石井 祐貴	日本電子専門学校	00:22.619	
36	22	SKM	佐藤 翔	法政大学電気研究会	00:22.801	
37	55	ズズマウス	倉澤 一詩	Team Pumpkin Pie	00:25.507	
38	95	メロス	竹中 志織	福井大学 からくり工房I.Sys	00:25.676	
39	3	_ysEle	藤盛 佑成	芝浦工業大学 SRDC	00:26.050	
40	73	Turtlex	岸 大智	埼玉県立新座総合技術高校	00:27.267	
41	30	TQD-Micromouse JZ	Lihong Song	EPIP	00:27.556	

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 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	備考
42	43	ヘンリー	佐藤 祐輔	日本電子専門学校	00:27.756	
43	51	長江俺は長江	譚 昆	日本電子専門学校	00:27.832	
43	52	よちお	高橋 友希	日本電子専門学校	00:27.832	
45	48	日本電子MM2017	河西 昌幸	日本電子専門学校	00:27.875	
46	41	黒い	lian zeyuan	日本電子専門学校	00:27.883	
47	44	轟天	小川 亮	日本電子専門学校	00:28.036	
48	5	サイクロンディザスター	高田 泰佑	芝浦工業大学 SRDC	00:30.770	
49	10	jackmouse	佐藤 充希	早稲田大学マイクロマウスクラブ	00:31.075	
50	98	24	西 泰明	東京農工大学ロボット研究会R.U.R	00:32.754	
51	16	SeaHorse	渡部 竜也	早稲田大学マイクロマウスクラブ	00:32.870	
52	4	デカノ	市原 海渡	芝浦工業大学 SRDC	00:36.955	
53	23	Oribe	吉田 建	法政大学電気研究会	00:38.749	
54	87	ですとろいやー2ごう	土屋 翔平	中国職業能力開発大学校マイクロマウスサークル	00:44.457	
55	18	maze v2	西澤 誠人	早稲田大学マイクロマウスクラブ	00:52.787	
56	79	レオン1号	宇佐見 真輝	渋谷教育学園幕張中学校電気部	00:54.003	
57	19	ntk001	近藤 貴久	早稲田大学マイクロマウスクラブ	00:54.090	
58	74	もちもち大福もちもちもち	和田 巧光	長野県工科短期大学校	00:58.814	
59	75	^3	小林 広樹	長野県工科短期大学校	01:06.904	
60	58	TEE_vol.1	樋口 奎	電気通信大学ロボメカ工房	01:07.345	
61	53	Ced	保坂 実	Team Pumpkin Pie	01:31.654	
62	7	アントラ1号	飯田 河人	早稲田大学マイクロマウスクラブ	01:43.864	
	2	Culverton	笠井 信宏	芝浦工業大学 SRDC	R	
	8	ラビリンス	ズャーリッチ 和樹	早稲田大学マイクロマウスクラブ	R	
	15	sophia	江崎 陸	早稲田大学マイクロマウスクラブ	R	
	31	Reporter	Ruobin Wang	NKU_Lightning	R	
	32	Aset	Sejeong	RT^2	R	
	37	Mr.G-co	鄭 睿桓		R	
	38	ふらっしゅ	札辻 直人	株式会社ステップワン ふらっしゅチーム	R	
	39	船越君	大場 響	関東学院大学	R	
	42	迷子	LU JIAHUI	日本電子専門学校	R	
	45	しろ	岩井 直貴	日本電子専門学校	R	
	46	htn39	林 龍里	日本電子専門学校	R	
	47	MM_06E	榎本 翔太	日本電子専門学校	R	
	50	守重	石野 雅貴	日本電子専門学校	R	
	54	S15	御子貝 真一	Team Pumpkin Pie	R	
	61	i^2	市野塚 朝	電通大ロボメカ工房OB	R	
	63	はさまうす	田川 芳洋		R	
	70	りょうちゃん	太田 琉登	向上高校情報研究部	R	
	71	りえちゃん	香月 大我	向上高校情報研究部	R	
	76	明晰	角坂 瞭	渋谷教育学園幕張高等学校物理部	R	
	78	Buono-the first	大野 隆輔	渋谷教育学園幕張中学校電気部	R	
	91	タカビッツ	高橋 駿輔	東京工業大学ロボット技術研究会Cheese	R	
	97	ゆいP	笠原 悠利	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	R	

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 結果一覧

順位	出走 番号	ロボット名	操作者	所属	記録	備考
	102	MMW ver.2.1.7	横山 彰吾	名城大学マイクロマウスゼミ	R	
	105	MUST1	Erdenedagva Lkhagvadayanjams		R	
	1	Endeavour号	菅谷 拓杜	芝浦工業大学附属中学高等学校 電子技術研究部	棄権	
	20	Ater	幸地 良太	立命館大学ロボット技術研究会	棄権	
	21	番長と幹部	横田葵／高山亜理沙	立命館大学ロボット技術研究会(RRST)	棄権	
	24	2.0	長澤 俊典	法政大学電気研究会	棄権	
	27	Pony tail	kan throngnumchai	E-12 ROBOTCLUB KMITL	棄権	
	28	Rainy day	thanapoom pumee	E-12 ROBOTCLUB KMITL	棄権	
	29	Chiminigagua	Nicolas Geovanny Nino Nino	Con Ciencia Col	棄権	
	33	とつとひろ太郎	伊藤 大昶	東京理科大学 Mice	棄権	
	56	Sacrifice	早川 大輝	電気通信大学ロボメカ工房	棄権	
	57	牛鳴Tomorrow	柴原 将太郎	電気通信大学ロボメカ工房	棄権	
	59	uLtimA	足立 博紀	電気通信大学ロボメカ工房	棄権	
	60	ワカバ	山田 諒太郎	電気通信大学ロボメカ工房	棄権	
	66	天の童	山川 未来	やまがたロボットクラブ	棄権	
	80	パニスワーク号	浜口 馨	海城物理部	棄権	
	86	ぼるしち2号	吉田 翔太	秋田県立大学S.E.I.M.	棄権	
	90	平まうす	平野 大地	東京工業大学ロボット技術研究会Cheese	棄権	
	96	GIANT	佐々木 凱	日本工業大学 マイクロコンピュータ研究部	棄権	
	99	卵かけごはん	渡邊 公輔	東京農工大学ロボット研究会R.U.R	棄権	
	100	チャッキー	小林 恒輝	兵庫県立大学ロボット研究会	棄権	

エントリー105／出走86／完走62 完走率72%

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 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	賞
1	30	Juice	GuoZhibin		00:07.741	特別賞
2	10	BAVE	市河 拓		00:08.961	特別賞
3	29	Potato	Tian Dawei		00:10.380	特別賞
4	28	先技-A	川村 誠	TCS	00:13.269	特別賞
5	17	ホーネット	仲田 尚貴	東京工芸大学からくり工房	00:14.888	特別賞
6	27	先技-C	中村 真弓	TCS	00:15.294	特別賞
7	24	スターライト	吉川 竜平	東京理科大学 Mice	00:16.468	特別賞
8	25	ES7-B	永塚 尚紀	TCS	00:17.402	特別賞
9	22	メンチカツ1号	多田 皓海	渋谷教育学園幕張中学校電気部	00:20.060	特別賞
10	5	viola	渡邊 堇子	東京理科大学 Mice	00:21.590	特別賞
11	19	赤蛙	井上 湧介	早稲田大学マイクロマウスクラブ	00:22.909	
12	15	gateway	出口 泰章	金沢高専ハンズオン部	00:24.698	
13	12	メッギーマウスRX	標 祥太郎	早稲田大学マイクロマウスクラブ	00:25.219	
14	23	ES7-A	日比野 夏輝	TCS	00:26.980	
15	21	ES7-C	荒井 秀一	TCS	00:27.018	
16	13	resistance	東中 建都	金沢高専ハンズオン部	00:28.268	
17	9	崖つぶちアタッカー	近藤 那央		00:29.005	
18	4	よいどれ2号	池澤 あやか	マウス女子会	00:29.375	
19	7	beginning	川瀬 晴義	名城大学マイクロマウスゼミ	00:30.487	
20	2	ピ子	高瀬 麻衣	名城大学マイクロマウスゼミ	00:30.954	
21	8	ドレーク	宮田 正人	埼玉県立新座総合技術高校	00:31.376	
22	20	Phosphorus-β	藤井 匠透	豊田工業大学ロボコンサークル Ti-Robot	00:33.873	
23	3	JASALMA	高尾 圭祐	東京理科大学 Mice	00:44.994	
24	1	Nucleoくん	舘石 藍	早稲田大学マイクロマウスクラブ	00:46.857	
25	6	盲目1号	武田 祐一	東京工芸大学からくり工房	00:58.771	
26	16	だんごろまうす2wei	岸波 華彦	東京工業大学ロボット技術研究会Cheese	01:37.852	
	11	フィリップス	松田 剛	早稲田大学マイクロマウスクラブ	R	
	14	NOTイレギュラー	谷内 優弥	金沢高専ハンズオン部	R	
	26	モールラット	久保井 雄太	東京工芸大学からくり工房	R	
	18	SK-3110	斎藤 喬介	早稲田大学マイクロマウスクラブ	棄権	

エントリー30／出走29／完走26 完走率90%

ロボットレース競技 予選 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	備考
1	50	RS-100	遠藤 隆記	極東技術結社	00:04.695	決勝進出
2	177	Cartis04.5	平井 雅尊	アニキと愉快的仲間たち	00:04.745	決勝進出
3	54	Ning3	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	00:05.013	決勝進出
4	115	TE-RT	大日向 拓実		00:05.289	決勝進出
5	77	Leo-blue	Darryl Chua Wee Joon	Institute of Technical Education	00:05.334	決勝進出
6	124	DREAMER	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	00:05.542	
7	79	Calibrate	Muhammad Idris	Institute of Technical Education	00:05.598	決勝進出
8	78	Diligent-4	meng weilin	Institute of Technical Education	00:05.682	決勝進出
9	51	Pico	Liou,Fong-Chun	SHA YANG YE	00:05.689	決勝進出
10	162	Exelion	山田 真	福井大学 からくり工房I.Sys	00:05.774	決勝進出
11	56	Shine	Li,ShengHsiang/Li,JunGuang	Lunghwa University of Science and Technology	00:05.800	決勝進出
12	58	Teatable V3	Wu,Zhao-Yi/Hung,Jui-Hung	Lunghwa University of Science and Technology	00:05.817	決勝進出
13	125	鈴木ミチオ	大川 有輝/神谷 涼	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科	00:06.047	
14	52	Super LiZ	Li Gengwei / Zheng Hailing	Ngee Ann Polytechnic	00:06.257	決勝進出
15	173	Whitechip 7	落合 誠治		00:06.340	決勝進出
16	121	NewNsBuild	野村 慎之介		00:06.442	決勝進出
17	57	Du-Lin-Car	Li,Yu-Ming/Lin,Pen-I	Lunghwa University of Science and Technology	00:06.458	決勝進出
18	126	himiko	山本 太清	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科	00:06.631	決勝進出
19	157	シルバーフレーム天	内藤 修太郎	新潟コンピュータ専門学校	00:06.691	決勝進出
20	161	黒炎	赤尾 健太	福井大学 からくり工房I.Sys	00:06.760	決勝進出
21	154	1台目	手島 裕司	埼玉県立狭山工業高等学校	00:06.789	
22	148	牛井波乗り	内野 愛	埼玉県立狭山工業高等学校	00:06.830	決勝進出
23	76	Shirley-trial	松林 友大	電気通信大学ロボメカ工房	00:06.899	決勝進出
24	128	S.U	新城友喜/上田太一	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科	00:06.982	
25	156	Trilobyte	梅本 篤		00:07.033	決勝進出
26	130	Pastorale	浜元唯那/田邊智也	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科	00:07.065	
27	165	寿限無改	森田 瞭平	京都大学機械研究会	00:07.082	決勝進出
28	59	FK-Hughes	Joan Aaron Roman Aparicio	Instituto Tecnologico Superior de Poza Rica	00:07.152	決勝進出
29	129	rosso farfalla	梶原怜/江上撰	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科	00:07.227	
30	160	ノギス	本間 裕也	新潟コンピュータ専門学校	00:07.300	
31	86	RE-CREA+E	武市 英之	福井大学 からくり工房I.Sys	00:07.307	決勝進出
32	24	St-Jerry	Carlos Daniel Perez Valenzuela	Instituto Tecnologico Superior de Poza Rica	00:07.379	決勝進出
33	81	Sparrow	長尾 晃一郎	福井大学 からくり工房I.Sys	00:07.406	決勝進出
34	146	あみやき君	丸山 庫太郎	埼玉県立狭山工業高等学校	00:07.408	
35	53	NAME	LI WEINAN & ZHANG TONGTONG	Ngee Ann Polytechnic	00:07.544	決勝進出
36	134	天秤20	畠山 和昭	埼玉県立新座総合技術高校	00:07.557	決勝進出
37	145	Ombretto	黒澤 舞	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部	00:07.567	決勝進出
38	127	ARCOBALENO	川津 瞬稀	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科	00:07.607	
39	172	Joker+α	高柳 智	からくり工房A:Mac	00:07.611	決勝進出
40	174	FRAGILE017RT	河野 純也		00:07.664	決勝進出
41	131	unknown	田村尚己/小林幸也/皆川翔	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科	00:07.745	

ロボットレース競技 予選 結果一覧

順位	出走 番号	ロボット名	操作者	所属	記録	備考
42	169	preVice1.5	岸田 貴光	電気通信大学ロボメカ工房OB	00:07.828	決勝進出
43	75	smiley	松本 修尚	電気通信大学ロボメカ工房	00:07.992	決勝進出
44	137	ヘルニア	吉永 大輝	埼玉県立新座総合技術高校	00:08.110	決勝進出
45	60	CC-Tom	Jose Israel Ortiz Hernandez	Instituto Tecnologico Superior de Poza Rica	00:08.119	決勝進出
46	45	MANZANA	柳下 泰成	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	00:08.143	
47	143	黒熊 改	中永 大輝	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部	00:08.289	
48	155	帰って来たピーチ	小坂 洋平	埼玉県立狭山工業高等学校	00:08.316	
49	147	てりやき君	保坂 海瑠	埼玉県立狭山工業高等学校	00:08.370	
50	158	スコピオン	南波 拓海	新潟コンピュータ専門学校	00:08.414	
51	142	Argo-RX	黒木 駿	埼玉県立新座総合技術高校	00:08.420	
52	153	シルバー	玉井 悠也	埼玉県立狭山工業高等学校	00:08.426	
53	123	武甲__11	岩崎 宏紀	埼玉県立秩父農工科学高等学校	00:08.519	
54	152	ペッパー	滝澤 哲	埼玉県立狭山工業高等学校	00:08.614	
55	44	ワンダースワン	岩村 謙一	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	00:08.710	
56	140	七転び八起き	比企 涼太郎	埼玉県立新座総合技術高校	00:08.717	
57	151	ガナッシュ	松田 航輝	埼玉県立狭山工業高等学校	00:08.749	
58	23	Teensy Lamborghini	Andres Bercovich / Cristian Hewstone	Lamborghini PUC - UTFSM	00:08.870	
59	33	KNCT-RT1改	葉山 清輝	熊本高等専門学校	00:09.000	
60	135	黄金鱒8	大橋 辰也	埼玉県立新座総合技術高校	00:09.052	
61	163	KT-3	山下 浩平	京都大学機械研究会	00:09.065	
62	92	Hex1B	加藤 雄資		00:09.327	
63	11	dn	瀬谷 勇太	芝浦工業大学 SRDC	00:09.352	
64	136	黒夜	三浦 友揮	埼玉県立新座総合技術高校	00:09.405	
65	141	low back pain	池田 樹	埼玉県立新座総合技術高校	00:09.561	
66	80	Green	Lim Ding Huang Jonas and Zikry Bin Zaini	Institute of Technical Education	00:09.897	
67	139	RX-ARAIAN	新井 隆太	埼玉県立新座総合技術高校	00:09.932	
68	68	熱川	沖野 友亮	立命館大学ロボット技術研究会	00:10.003	決勝進出
69	106	ギャラポリーJr 壱号機	田柄 貴輝	島根職業能力開発短期大学校	00:10.147	
70	66	ぴっく1号	本田 卓	立命館大学ロボット技術研究会	00:10.478	
71	138	どろっぷ	宮澤 航馬	埼玉県立新座総合技術高校	00:11.214	
72	88	Steve	西脇 潤	福井大学 からくり工房I.Sys	00:11.996	
73	166	蟒蛇	辻本 友樹	京都大学機械研究会	00:12.273	
74	71	物理場	門野 広大	立命館大学ロボット技術研究会	00:12.296	
75	55	Jehu 2	David Otten	Massachusetts Institute of Technology	00:12.540	
76	132	Apocalypse	西野鋭/関谷涼	千葉県立船橋高等技術専門校システム設計科	00:12.642	
77	63	電電蟲6	出口 鷹也	立命館大学ロボット技術研究会	00:12.657	
78	105	ギャラポリーJr 弐号機	吉村 尚幸	島根職業能力開発短期大学校	00:12.688	
79	1	トレ三郎	小川 靖夫		00:13.211	
80	114	オコジョ	浅野 俊昭	千葉県立清水高等学校 機械科	00:13.782	
81	168	CHICANE	尾鷲 真士	電気通信大学ロボメカ工房OB	00:14.122	
82	164	POM次郎	北村 健浩	京都大学機械研究会	00:15.001	
83	43	てけてけ	中村 勇大郎	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	00:15.810	
84	171	Coral	中島 瑞	ロボメカ工房OB	00:16.123	

ロボットレース競技 予選 結果一覧

順位	出走 番号	ロボット名	操作者	所属	記録	備考
85	67	Felix Fantasia	森田 崇文	立命館大学ロボット技術研究会	00:16.529	
86	28	Jupiter I	佐久間 大貴	東京工芸大学からくり工房	00:16.887	
87	122	Dolly'17R	大貫 篤	神奈川県立生田高校 パソコン研究部	00:17.162	
88	100	メーター君	立崎 乃衣	渋谷教育学園幕張中学校電気部	00:17.451	
89	176	錦漆式	寺崎 清	アニキと愉快的な仲間たち	00:18.076	
90	48	寿限無 www	高石 亮	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	00:18.237	
91	13	ペルリ	鈴木 聡太	芝浦工業大学 SRDC	00:18.822	
92	64	BLT	奥山 拓	立命館大学ロボット技術研究会	00:18.926	
93	89	bit R2	金谷 怜音	福井大学 からくり工房I.Sys	00:19.967	
94	40	FZR1000	関根 聖仁		00:19.993	
95	31	OG13	小川 直樹	東京工芸大学からくり工房	00:20.233	
96	29	ネギトロ井	大津 亮二	東京工芸大学からくり工房	00:21.705	
97	32	Salert	斎藤 巧真	東京工芸大学からくり工房	00:21.781	
98	82	きいろいやつ	日比野 翔紀	福井大学 からくり工房I.Sys	00:21.918	
99	47	芋	田南 吉章	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	00:22.422	
100	30	サラダ	小俣 和輝	東京工芸大学からくり工房	00:23.456	
101	39	テキ10-2	川原 万人	日野市立三沢中学科学部	00:23.634	
102	35	良くすべる。	奥田 汰樹	日野市立三沢中学科学部	00:24.457	
103	41	山田号	山田 かえで		00:24.505	
104	112	MCRくん	関 柊哉	日本工業大学 マイクロコンピュータ研究部	00:26.229	
105	7	一方通行	山内 秀真	芝浦工業大学 SRDC	00:28.134	
106	5	目標は完走	植田 凌輔	芝浦工業大学 SRDC	00:28.199	
107	70	ライン★トレース ツヴァイ ヘルツ!	米野 尚斗	立命館大学ロボット技術研究会	01:12.555	
	3	ヒカリ	原田 虹呼音	芝浦工業大学 SRDC	R	
	6	おかめ	小島 奈菜	芝浦工業大学 SRDC	R	
	17	ボブ	枝廣 佳樹	芝浦工業大学 SRDC	R	
	9	フェニ	横田 大介	芝浦工業大学 SRDC	R	
	12	トトレ改2	藤原 耀佑	芝浦工業大学 SRDC	R	
	15	K.O	大熊 鼓太郎	芝浦工業大学 SRDC	R	
	18	白井ヴィンセント	米良 佳祐	芝浦工業大学 SRDC	R	
	26	あおいんく	横田 葵	立命館大学ロボット技術研究会(RRST)	R	
	34	エンデバー2017	高橋 勝	新潟県立長岡工業高等学校ロボット部OB	R	
	36	ブルースターリベンジ	守屋 昂紀	日野市立三沢中学科学部	R	
	37	おじ三号	石川 優輝	日野市立三沢中学科学部	R	
	38	シュバイツァー	丹羽 名央規	日野市立三沢中学科学部	R	
	42	God Speed	黒川 旭	ロボテナショップ	R	
	65	ムスカ4号	尾山 颯汰	立命館大学ロボット技術研究会	R	
	74	新しい機体(1)	廣岡 優樹	電気通信大学ロボメカ工房	R	
	83	キムワイパー	三浦 柗一郎	福井大学 からくり工房I.Sys	R	
	84	アイドラさん	伊藤 瑞季	福井大学 からくり工房I.Sys	R	
	87	トゲアリドケナシトゲトゲ	田中 将	福井大学 からくり工房I.Sys	R	
	91	美影2.1	中島 史敬		R	
	93	680SX	中里 紀之	東京電機大学ロボット研究会	R	

ロボットレース競技 予選 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	備考
	94	彩雲	鈴木 遥華	東京電機大学ロボット研究会	R	
	96	fresher	高橋 瞭	東京電機大学ロボット研究会部	R	
	97	玉乗り	大口 竜都	長野県工科短期大学校	R	
	98	ボールロボSP	山岸 勇斗	長野県工科短期大学校	R	
	99	1-1 11番	成田 創真	渋谷教育学園幕張中学校電気部	R	
	102	null	小灘 拓矢	青山学院大学ロボコンプロジェクト	R	
	104	スワロー	坪 真南未	職業能力開発総合大学校ロボット部	R	
	107	流風	服部 太亮	東京都市大学 機親会学生会	R	
	113	Nazo-Ru	太田 智也	渋谷教育学園幕張中学校電気部	R	
	117	スカイレイカー2型	いとうひさし		R	
	118	Discovery_01	長内 幹雄		R	
	119	Bonita	松谷 麻美		R	
	159	Gatapro	田中 洋輔	新潟コンピュータ専門学校	R	
	175	Architect 2	佐藤 慶明	アニキと愉快的仲間たち	R	
	2	ホヘイ	今野 優作	芝浦工業大学 SRDC	棄権	
	4	オオフチ__2号	大淵 陽	芝浦工業大学 SRDC	棄権	
	8	y_1	横井 宏昭	芝浦工業大学 SRDC	棄権	
	10	Phoenix	湯口 亮太	芝浦工業大学 SRDC	棄権	
	14	くぼったー	久保田 達哉	芝浦工業大学 SRDC	棄権	
	16	D.M.R	西 拓哉	芝浦工業大学 SRDC	棄権	
	19	エレクトリカルコミュニケーション	藤盛 佑成	芝浦工業大学 SRDC	棄権	
	20	PIRO	CARLOS RUEDA	CON CIENCIA	棄権	
	21	Aqua	Nicolas Geovanny Nino Nino	Con Ciencia Col	棄権	
	22	Aqua Col	Sebastian Camilo Nino Nino	Con Ciencia Col	棄権	
	25	SOM-SIN	thanapoom pumee	E-12 ROBOTCLUB KMITL	棄権	
	27	ユニバーサルキットType-R	鈴木 秀和	東京工芸大学からくり工房	棄権	
	46	ドリームキャスト	狩野 大輔	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	棄権	
	49	川越のアヴェンジャー	高野 柗真	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	棄権	
	61	Henriette	中村 亮太	立命館大学ロボット技術研究会	棄権	
	62	一	久木野 詩織	立命館大学ロボット技術研究会	棄権	
	69	風	片山 裕太	立命館大学ロボット技術研究会	棄権	
	72	March Hare	鹿野 貴裕	立命館大学ロボット技術研究会	棄権	
	73	PrimaryT	三ツ木 知愛	電気通信大学ロボメカ工房	棄権	
	85	test	松岡 昂輝	福井大学 からくり工房I.Sys	棄権	
	90	試験体219	長田 理希	福井大学 からくり工房I.Sys	棄権	
	95	カシワード	増田 卓己	東京電機大学ロボット研究会部	棄権	
	101	トレーサーさがみ	並木 達郎	青山学院大学	棄権	
	106	Swordfish type ZERO	前田 優	湘南工科大学 ロボット同好会	棄権	
	108	秋月	西川 亮	東京都市大学 機親会学生会	棄権	
	109	進	金井 大樹	東京都市大学 機親会学生会	棄権	
	110	halows	田邊 宥大	東京農工大学ロボット研究会R.U.R	棄権	
	111	手巻き寿司	瀧澤 七五杜	日本工業大学 マイクロコンピュータ研究部	棄権	
	116	紫雲	大日方裕也/喜田扇太郎/高崎創		棄権	

ロボットレース競技 予選 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	備考
	120	シリコン・スピリット(零号機)	松田 正裕		棄権	
	133	ブラック	小澤 等		棄権	
	144	ITimpulse	石川 達也	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部	棄権	
	149	ウオンカチヨコ	宮岡 渉太	埼玉県立狭山工業高等学校	棄権	
	150	ピンク	小野 安慈	埼玉県立狭山工業高等学校	棄権	
	167	Antares	横山 浩一郎	電気通信大学ロボメカ工房OB	棄権	
	170	烈華 肆	市野塚 朝	電通大ロボメカ工房OB	棄権	

エントリー177／出走141／完走107 完走率76%

ロボットレース競技 決勝 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	記録	賞
1	36	RS-100	遠藤 隆記	極東技術結社	00:14.301	優勝
2	35	Cartis04.5	平井 雅尊	アニキと愉快的仲間たち	00:14.377	準優勝
3	34	Ning3	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	00:14.788	第三位
4	33	TE-RT	大日向 拓実		00:15.430	第四位
5	32	Leo-blue	Darryl Chua Wee Joon	Institute of Technical Education	00:15.574	第五位
6	24	Whitechip 7	落合 誠治		00:15.653	第六位, 特別賞
7	30	Diligent-4	meng weilin	Institute of Technical Education	00:16.565	
8	15	寿限無改	森田 瞭平	京都大学機械研究会	00:18.565	
9	25	Super LiZ	Li Gengwei / Zheng Hailing	Ngee Ann Polytechnic	00:18.910	
10	22	Du-Lin-Car	Li,Yu-Ming/Lin,Pen-I	Lunghwa University of Science and Technology	00:19.257	
11	19	黒炎	赤尾 健太	福井大学 からくり工房I.Sys	00:19.426	
12	17	Shirley-trial	松林 友大	電気通信大学ロボメカ工房	00:19.902	
13	23	NewNsBuild	野村 慎之介		00:20.285	
14	21	himiko	山本 太清	千葉県立船橋高等技術専門校システム設計科	00:20.315	
15	7	Joker+α	高柳 智	からくり工房A.Mac	00:20.775	
16	16	Trilobyte	梅本 篤		00:21.342	
17	11	Sparrow	長尾 晃一郎	福井大学 からくり工房I.Sys	00:22.432	
18	9	天秤20	畠山 和昭	埼玉県立新座総合技術高校	00:23.145	
19	20	シルバークレーム天	内藤 修太郎	新潟コンピュータ専門学校	00:24.190	
20	4	smiley	松本 修尚	電気通信大学ロボメカ工房	00:25.036	
21	26	Teatable V3	Wu,Zhao-Yi/Hung,Jui-Hung	Lunghwa University of Science and Technology	00:25.869	
22	29	Pico	Liou,Fong-Chun	SHA YANG YE	00:26.108	
23	27	Shine	Li,ShengHsiang/Li,JunGuang	Lunghwa University of Science and Technology	00:26.940	
24	12	St-Jerry	Carlos Daniel Perez Valenzuela	Instituto Tecnológico Superior de Poza Rica	00:27.758	
25	2	CC-Tom	Jose Israel Ortiz Hernandez	Instituto Tecnológico Superior de Poza Rica	00:28.729	
26	31	Calibrate	Muhammad Idris	Institute of Technical Education	00:29.768	
27	3	ヘルニア	吉永 大輝	埼玉県立新座総合技術高校	00:30.207	ベストジュニア賞
28	28	Exelion	山田 真	福井大学 からくり工房I.Sys	00:30.938	
29	5	preVice1.5	岸田 貴光	電気通信大学ロボメカ工房OB	00:33.626	
30	10	NAME	LI WEINAN & ZHANG TONGTONG	Ngee Ann Polytechnic	00:34.968	
31	6	FRAGILE017RT	河野 純也		00:35.568	
32	13	RE-CREA+E	武市 英之	福井大学 からくり工房I.Sys	00:36.331	
	1	熱川	沖野 友亮	立命館大学ロボット技術研究会	R	
	8	Ombretto	黒澤 舞	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部	R	
	14	FK-Hughes	Joan Aaron Roman Aparicio	Instituto Tecnológico Superior de Poza Rica	R	
	18	牛井波乗り	内野 愛	埼玉県立狭山工業高等学校	R	

エントリー36／出走36／完走32 完走率89%

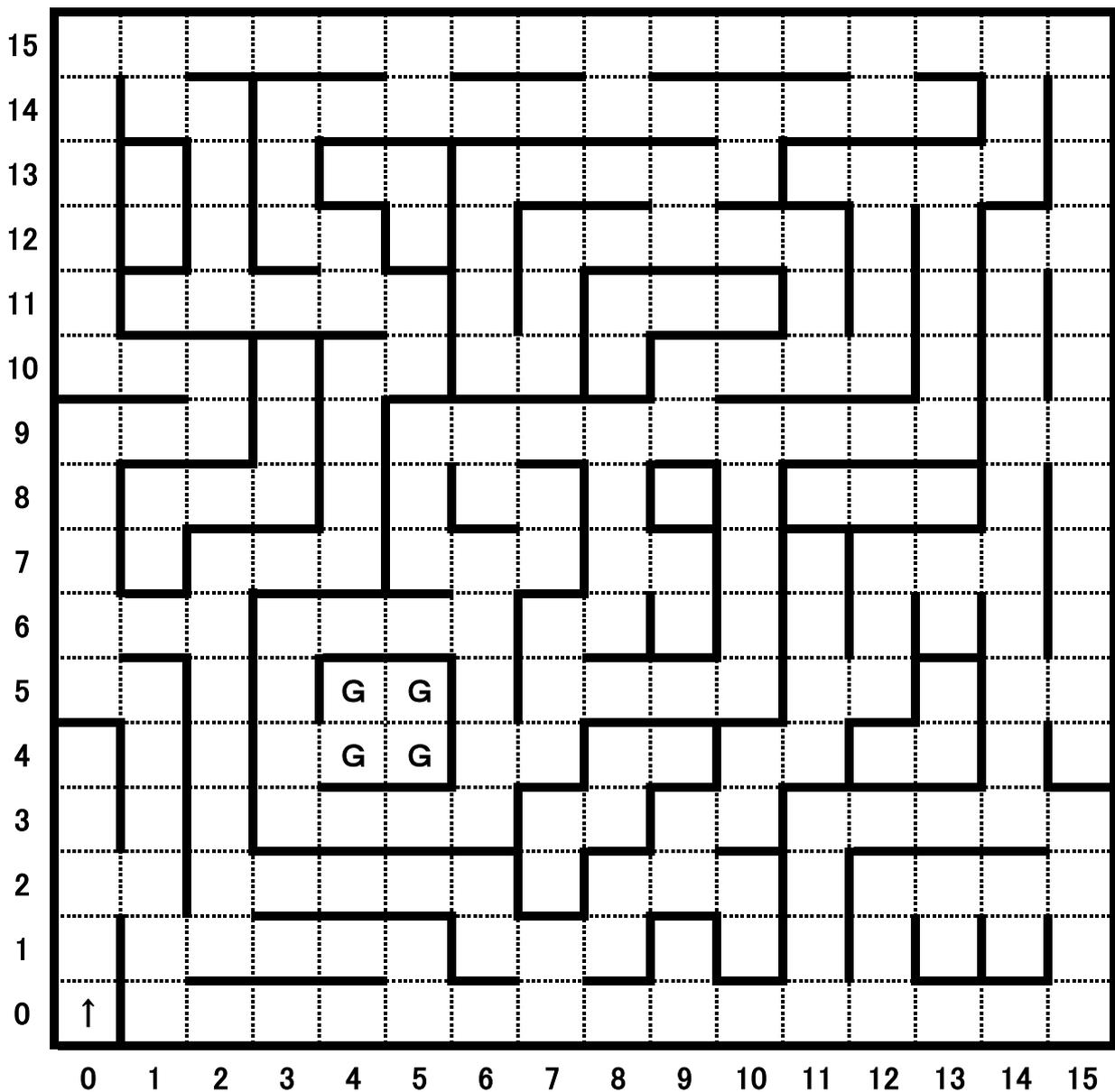
2017：第38回全日本マイクロマウス大会

ハーフサイズ競技エキスパート予選

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



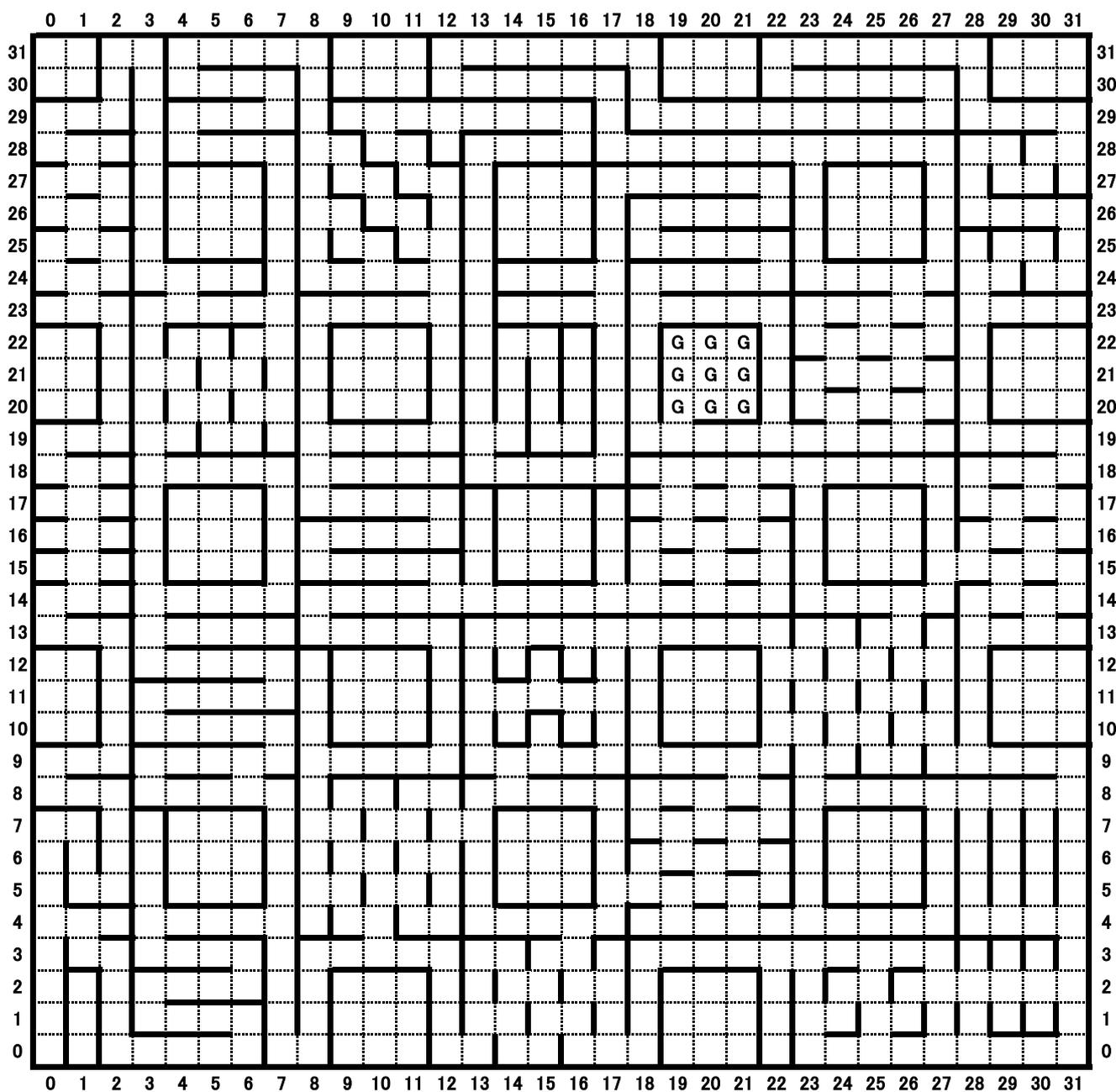
西回り 60歩19折 南回り 60歩19折

2017：第38回全日本マイクロマウス大会 ハーフサイズ競技エキスパート 決勝

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



西回り 159歩 56折、165歩 68折、南回り 181歩 98折

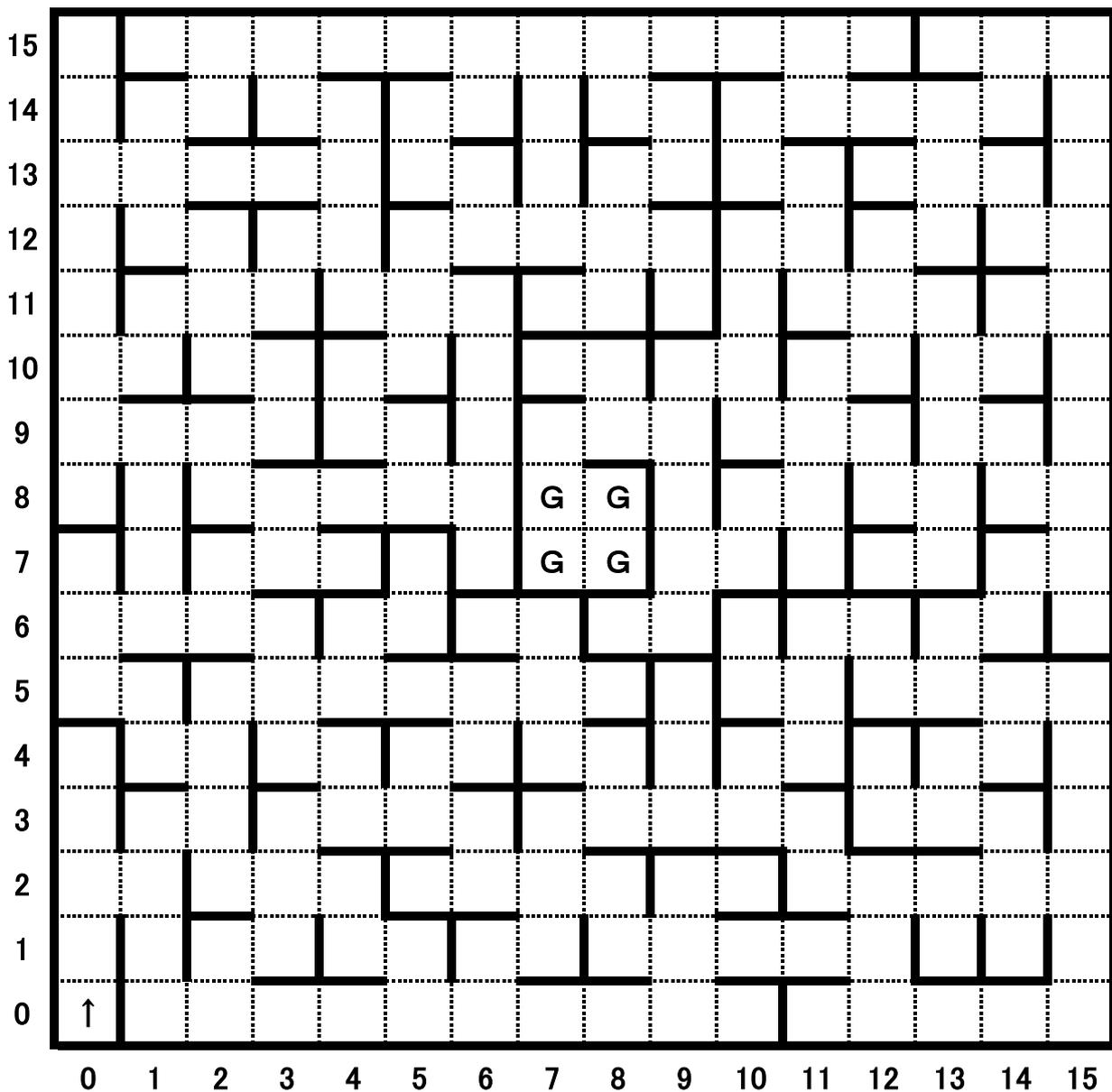
2017：第38回全日本マイクロマウス大会

クラシック競技エキスパート予選

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



西回り 45歩28折 南回り 43歩32折

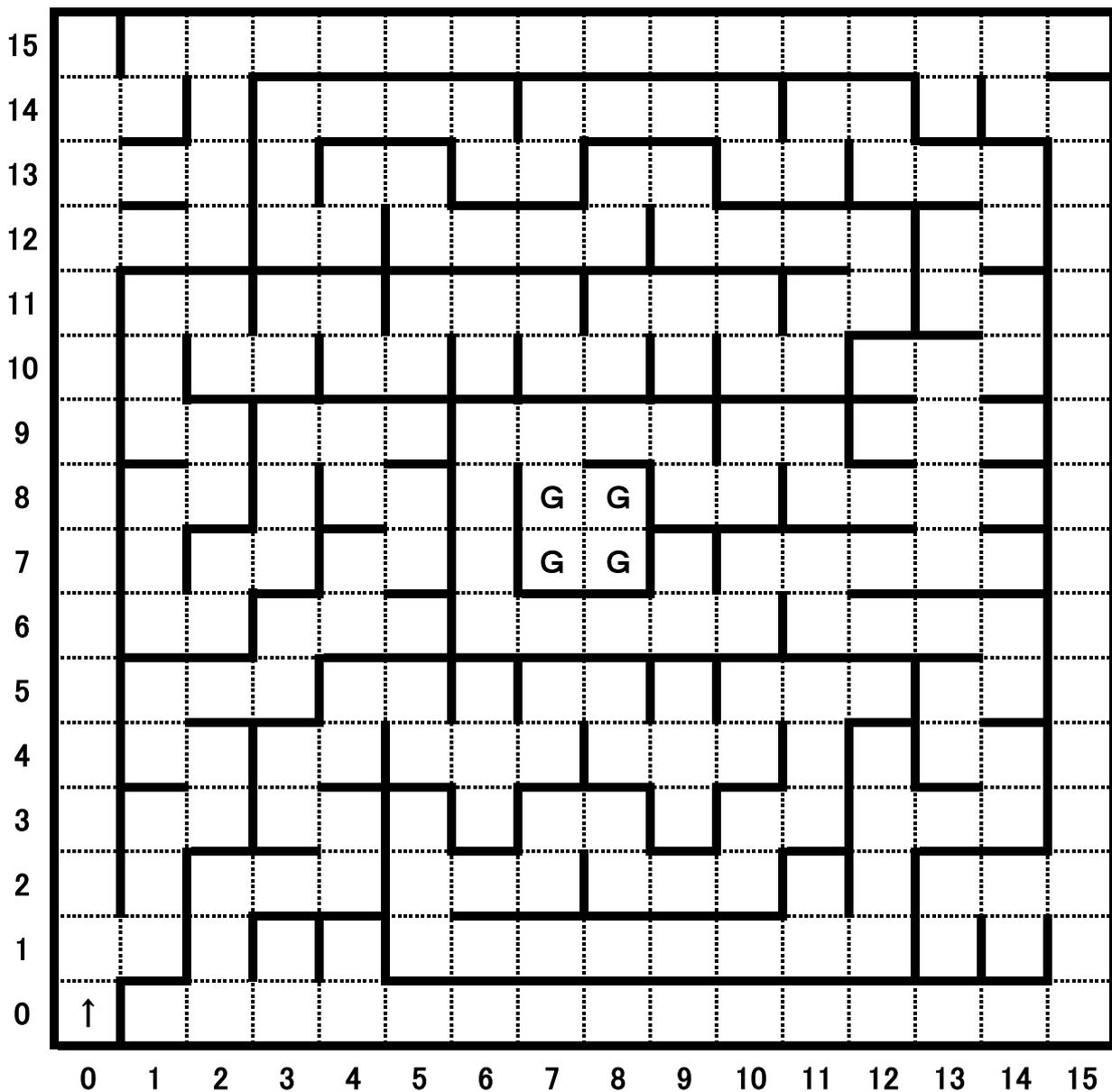
2017：第38回全日本マイクロマウス大会

クラシック競技エキスパート決勝

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



西回り 99歩78折 南回り 121歩48折

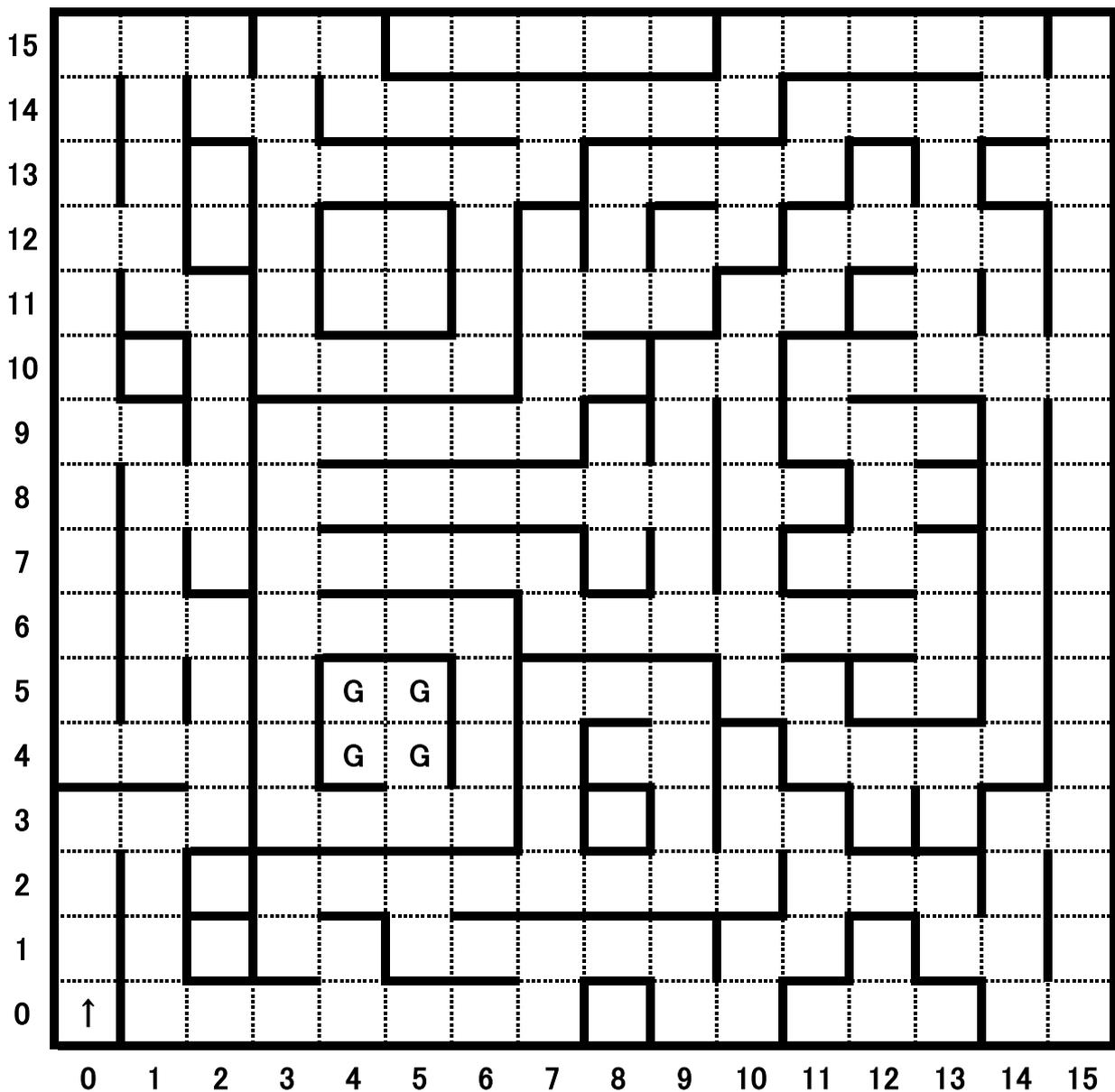
2017：第38回全日本マイクロマウス大会

ハーフサイズ競技フレッシュマン

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



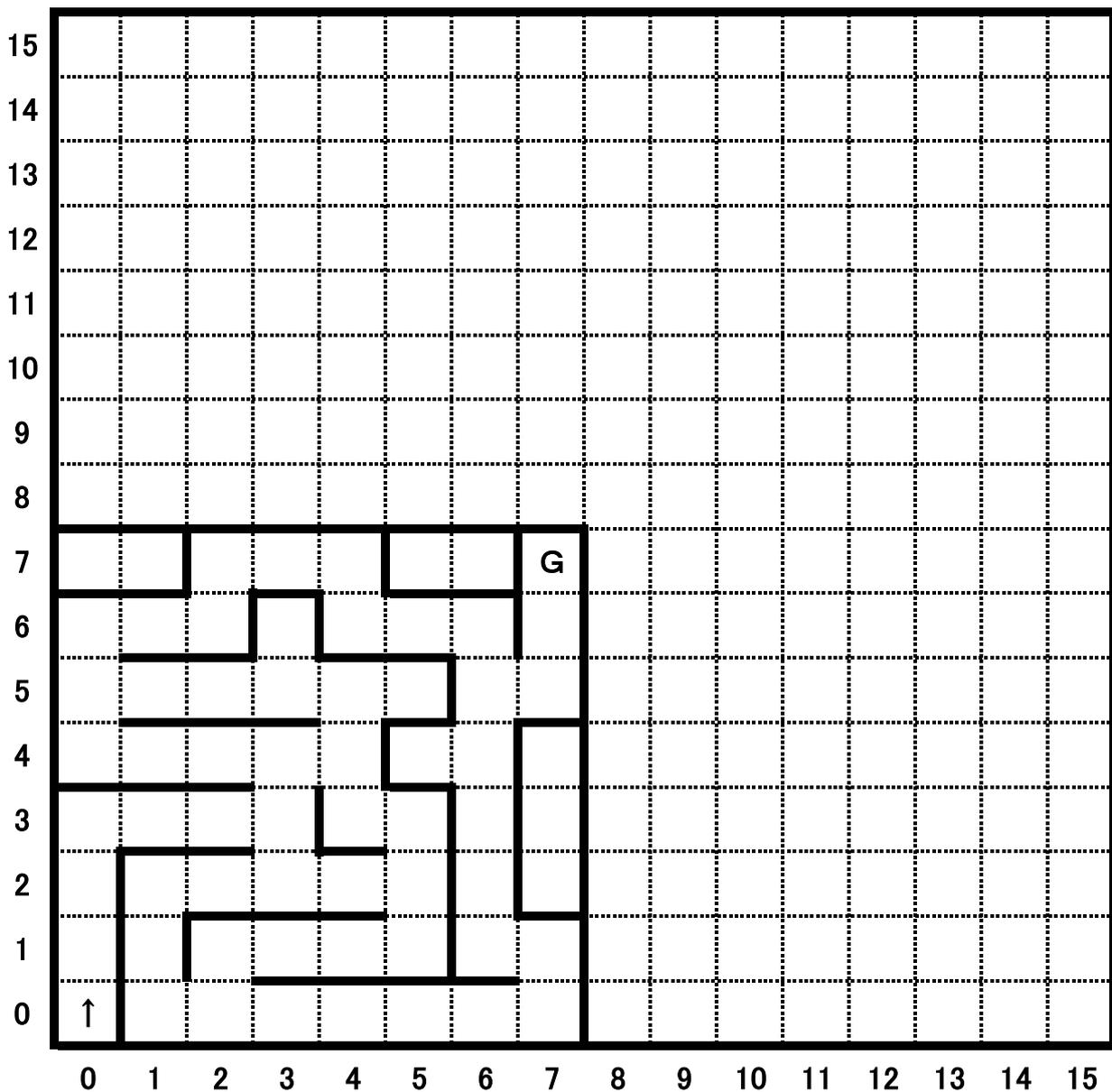
西回り 63歩 24折、南回り 61歩 28折

2017：第38回全日本マイクロマウス大会 クラシック競技フレッシュマン予選

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



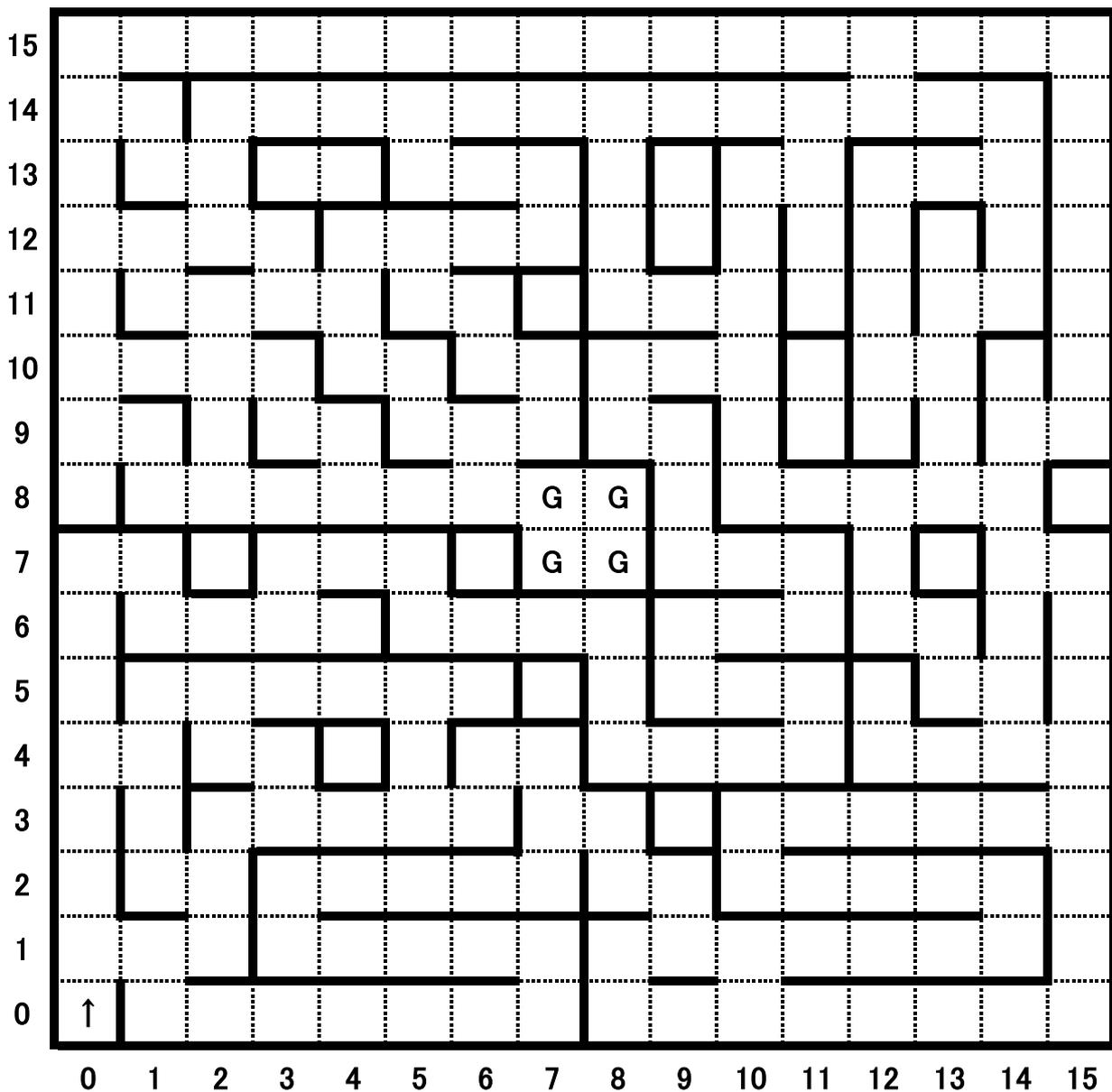
西回り 24歩 12折、南回り 26歩 10折

2017：第38回全日本マイクロマウス大会 クラシック競技フレッシュマン決勝

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____

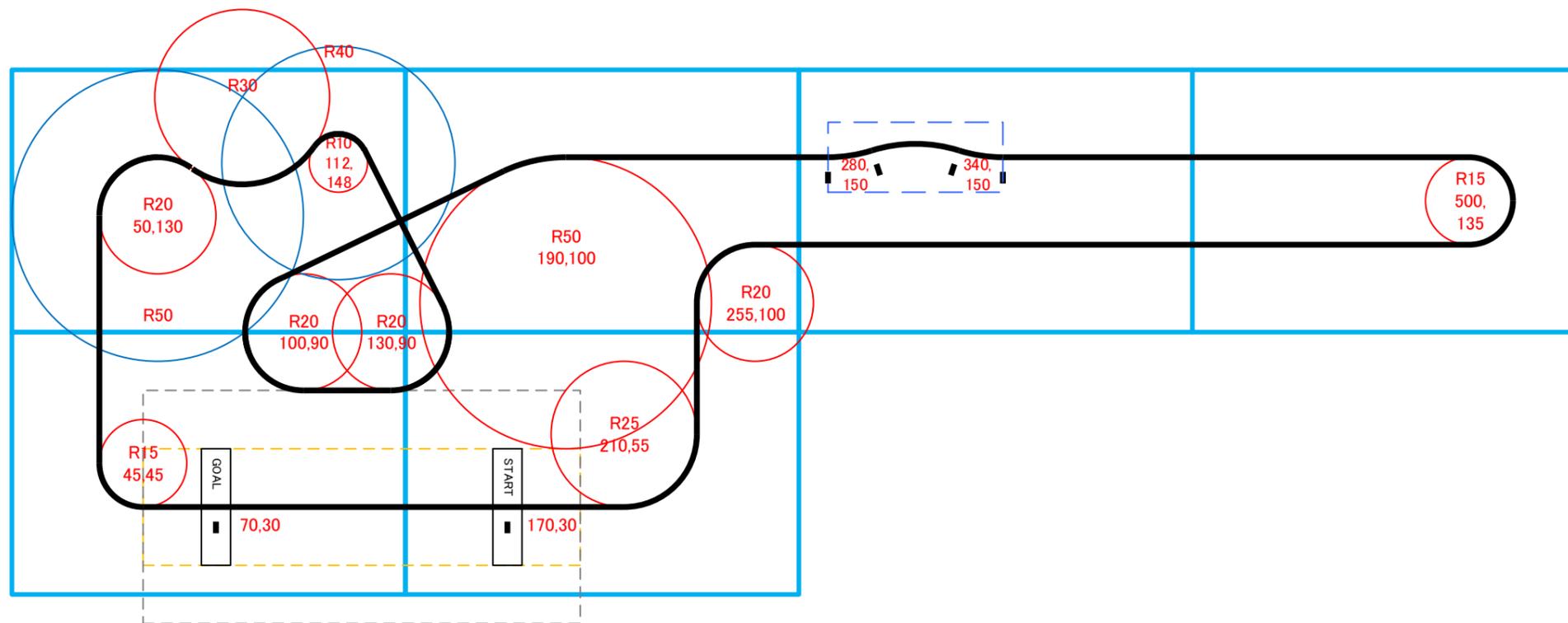


区画数優先 61歩33折
外周直線優先 69折23折

斜め優先 61歩37折

2017年全日本大会ロボットレース競技予選

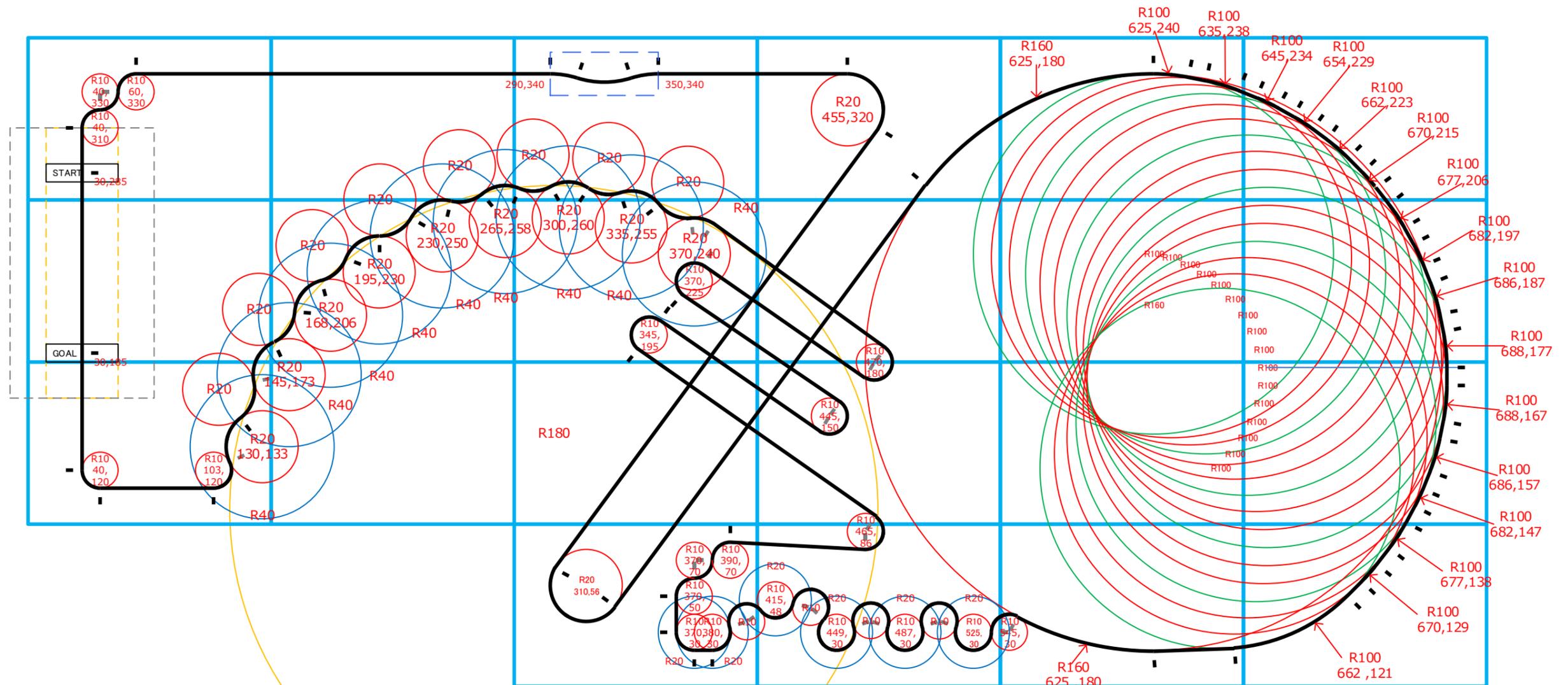
全長13.0m
(昨年13.3m)



←は「R50_60cm」テンプレートを使用

2017年全日本大会ロボトレース競技決勝

全長35.2m(昨年39.7m)



←は「R50_60cm」テンプレートを使用

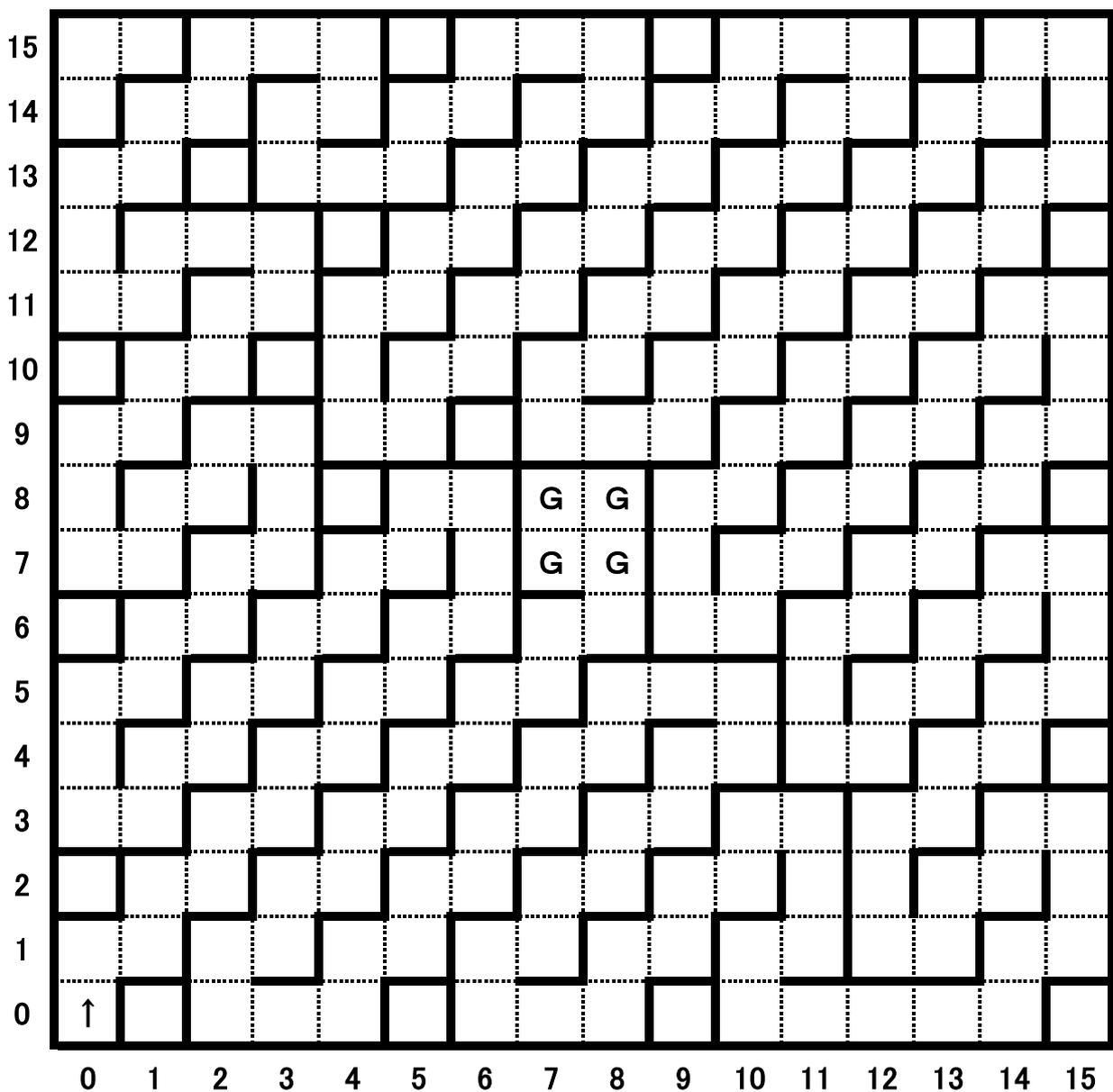
2017：第38回全日本マイクロマウス大会

マウスパーティ：田代杯：エキシビジョン

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



231歩204折

MM2017 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 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3	TRY4	TRY5	記録	備考
1	48	Fantom 2nd	松井 祐樹	京都大学機械研究会OB	00:44.904	00:03.844	00:03.233	00:02.886	00:02.841	00:02.841	
2	49	翠嵐	宇都宮 正和		00:27.176	00:03.741	00:03.570	00:03.509	00:03.673	00:03.509	
3	47	こじまうす12	小島 宏一		00:40.823	00:04.123	00:03.642	00:03.577	00:03.557	00:03.557	
4	45	Ning6	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	00:38.815	00:04.156	00:04.046	00:03.930	00:03.898	00:03.898	
5	46	Maneuver	加藤 雄資		00:48.391	00:04.954	00:04.351	00:04.268	R	00:04.268	
6	28	Thrush	岸本 匠	福井大学 からくり工房I.Sys	00:34.114	00:06.567	R	R	00:04.529	00:04.529	
7	30	PAG(β)	山下 浩平	京都大学機械研究会	00:28.118	00:04.717	R	00:04.607	R	00:04.607	
8	32	Gabriel_mini	Alan Low Kay Boon	Institute of Technical Education	00:36.431	00:05.547	00:05.213	00:05.060	00:04.709	00:04.709	
9	33	mini-drago	Darryl Chua Wee Joon	Institute of Technical Education	00:38.711	00:05.890	00:05.071	00:05.006	00:04.972	00:04.972	
10	38	シン・ウムオ	寶澤 駿	東京理科大学 Mice	00:56.157	00:05.711	00:05.036	00:04.995	R	00:04.995	
11	34	Mini-Calibrate	Muhammad Idris	Institute of Technical Education	00:45.497	00:06.110	00:06.062	00:06.071	00:06.047	00:06.047	
12	3	ロング16号機	小峰 直樹		R	00:43.829	00:07.933	00:07.118	R	00:07.118	
13	6	KERISE v3	大貫 椋太郎	東京工業大学ロボット技術研究会Cheese	00:38.440	00:10.331	00:09.962	00:09.557	00:09.134	00:09.134	
14	17	spangle	徳永 弦久		00:30.490	00:10.588	00:10.042	R	00:09.929	00:09.929	
15	16	trane	須賀 裕文		00:56.347	R	00:11.313	00:10.419	R	00:10.419	
16	29	Areion	山田 真	福井大学 からくり工房I.Sys	00:36.367	00:11.086	R	00:10.719	00:10.524	00:10.524	
17	36	neu	大嶽 結衣	東京理科大学 Mice	00:49.884	00:14.375	00:10.859	00:10.649	00:10.661	00:10.649	
18	14	まえけんマウス2	前田 賢太郎	株式会社アールティ	00:39.115	00:11.756	00:10.910	R	R	00:10.910	
19	31	Hound	山田 仰	京都大学機械研究会	00:33.979	00:10.979	00:12.376	00:10.997	00:10.979	00:10.979	
20	10	東北マウス爽	菅原 昌弥	ロボコンやっぺし	01:37.578	00:11.379	00:11.186	00:11.015	00:11.023	00:11.015	
21	8	ST-Mouse42	山口 亨一	埼玉県立新座総合技術高校	00:57.538	00:16.366	00:15.528	00:14.041	00:12.418	00:12.418	
22	35	鯉住	小泉 太嘉志	東京理科大学 Mice	00:52.092	00:13.374	R	R	R	00:13.374	
23	5	Vert	田所 祐一	東京工業大学ロボット技術研究会Cheese	00:29.113	00:29.093	R	00:24.178		00:24.178	
24	24	ぷーちん号ぷち2	鱒淵 祥司	アニキと愉快的な仲間たち	00:24.501	R	R	R	R	00:24.501	
25	7	HM-2017	西崎 伸吾	厚木ロボット研究会	01:14.137	00:31.040	00:32.439	00:27.151	R	00:27.151	
26	27	Scarlet	赤尾 健太	福井大学 からくり工房I.Sys	00:35.363	R	R	R		00:35.363	
27	22	Merces Code	長野 恵典	電気通信大学ロボメカ工房	R	00:42.239	R	R	R	00:42.239	

MM2017 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 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3	TRY4	TRY5	記録	備考
28	37	鵜	谷口 野歩	東京理科大学 Mice	R	00:47.030	R	R	R	00:47.030	
29	9	Sandwich	畠山 和昭	埼玉県立新座総合技術高校	R	01:52.799	00:55.819			00:55.819	
30	21	sugentem_n_52	川瀬 廣明	電気通信大学ロボメカ工房	01:10.069	R	R	R	R	01:10.069	
31	43	Que	竹本 裕太	Mice Busters	01:22.657	R	R	01:22.680	R	01:22.657	
32	2	ff	大城 豪志	東京工芸大学からくり工房	R	01:34.851	R	01:34.907		01:34.851	
33	4	mm-8b	山下 伸逸		01:38.994	R	01:39.502			01:38.994	
34	18	うだがやん.half2	宇田川 博樹	法政大学電気研究会OB	01:50.175	R	R	R		01:50.175	
	11	流星号	大道寺 重俊	フロントビジョン	R	R	R	R	R	R	
	12	Pantalonni Rossi	藤井 将貴	新潟コンピュータ専門学校	R	R	R	R	R	R	
	13	Sail号	和田 国土	新潟コンピュータ専門学校	R	R	R	R	R	R	
	15	SatoMouse2017	佐藤 一成	SRDC Next	R	R	R	R	R	R	
	23	半錦参式	寺崎 清	アニキと愉快的仲間たち	R	R				R	
	25	猿式	伊藤 義宏	からくり工房A:Mac	R	R				R	
	39	斑猫	中瀬 優	Mice OB	R	R	R	R	R	R	
	40	Sylphy2	古川 大貴	Mice Busters	R	R	R	R	R	R	
	1	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							棄権
	19	Jade	中島 瑞	ロボメカ工房OB							棄権
	20	Polaris	横山 浩一郎	電気通信大学ロボメカ工房OB							棄権
	26	ExtraICE3	飯田 一輝	からくり工房A:Mac							棄権
	41	BlueFalcon	平松 直人	Mice Busters							棄権
	42	しゅべるま〜じゅにあぶいつー	今井 康博	Mice Busters							棄権
	44	MS2017	森永 英一郎	チーム森永							棄権

MM2017 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 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3	TRY4	TRY5	記録	備考
1	22	翠嵐	宇都宮 正和		01:48.069	00:11.121	00:10.662	00:10.559	00:10.631	00:10.559	
2	21	こじまうす12	小島 宏一		01:11.052	00:24.295	00:11.867	00:11.054		00:11.054	
3	23	Fantom 2nd	松井 祐樹	京都大学機械研究会OB	01:22.865	00:11.383	R			00:11.383	
4	20	Ning6	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	01:00.592	00:12.584	00:12.248			00:12.248	
5	17	PAG(β)	山下 浩平	京都大学機械研究会	01:32.035	00:14.664	00:13.276	00:12.360	R	00:12.360	
6	16	Gabriel_mini	Alan Low Kay Boon	Institute of Technical Education	01:46.114	00:18.818	00:15.836	00:14.619	00:15.451	00:14.619	
7	15	mini-drago	Darryl Chua Wee Joon	Institute of Technical Education	01:50.830	00:19.967	00:15.379	00:14.856	00:14.845	00:14.845	
8	18	Thrush	岸本 匠	福井大学 からくり工房I.Sys	01:29.325	R	00:16.022	R	R	00:16.022	
9	14	シン・ウムオ	寶澤 駿	東京理科大学 Mice	R	00:17.381	R	R	R	00:17.381	
10	19	Maneuver	加藤 雄資		R	00:17.923				00:17.923	
11	13	Mini-Calibrate	Muhammad Idris	Institute of Technical Education	02:09.648	R	00:19.315	R	00:18.200	00:18.200	
12	12	ロング16号機	小峰 直樹		01:59.817	R	R	01:07.274	00:21.641	00:21.641	
13	11	KERISE v3	大貫 椋太郎	東京工業大学ロボット技術研究会Cheese	01:36.847	R	00:25.729	R	R	00:25.729	
14	4	東北マウス爽	菅原 昌弥	ロボコンやっぺし	04:15.146	00:34.386				00:34.386	
15	7	neu	大嶽 結衣	東京理科大学 Mice	02:28.995	00:44.959	R	R	R	00:44.959	
16	3	ST-Mouse42	山口 亨一	埼玉県立新座総合技術高校	R	R	R	R	02:42.141	02:42.141	
17	9	trane	須賀 裕文		02:46.780	R	R	R	R	02:46.780	
18	6	まえけんマウス2	前田 賢太郎	株式会社アールティ	R	05:43.902				05:43.902	
	1	Merces Code	長野 恵典	電気通信大学ロボメカ工房	R	R	R	R	R	R	
	2	鯉住	小泉 太嘉志	東京理科大学 Mice	R	R	R	R		R	
	5	Hound	山田 仰	京都大学機械研究会	R	R	R	R	R	R	
	8	Areion	山田 真	福井大学 からくり工房I.Sys	R	R	R	R	R	R	
	10	spangle	徳永 弦久		R	R	R	R		R	

MM2017 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 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3	TRY4	TRY5	記録	備考
1	49	Decimus 5	Peter Harrison		00:23.543	00:03.488	00:03.063	00:02.868	R	00:02.868	
2	17	赤い彗星	宇都宮 正和		00:23.692	00:02.920	00:02.905	00:02.963	00:02.912	00:02.905	
3	11	Quanta	平松 直人	Mice Busters	00:41.674	R	00:41.682	00:03.575	00:03.179	00:03.179	
4	14	黒椿	赤尾 健太	福井大学 からくり工房I.Sys	00:18.878	00:03.484	00:03.454	R	00:03.300	00:03.300	
5	20	ハセシュマウス ver.5.1	長谷川 峻	東京理科大学 Mice	02:22.914	00:03.863	00:03.585			00:03.585	
6	53	Blitz	Yap Ching Khang	Southern Taiwan University of Science and Technology	00:21.573	R	00:21.529	00:04.200	00:03.749	00:03.749	
7	10	Que	竹本 裕太	Mice Busters	02:09.659	00:04.696	R	00:03.779	R	00:03.779	
8	15	HexA1	加藤 雄資		00:27.162	R	00:06.151	00:03.790	R	00:03.790	
9	3	もちもち3号	木村 威	渋谷教育学園幕張高等学校物理部	00:36.832	00:05.502	00:05.016	00:04.271	R	00:04.271	
10	27	Gabriel	Alan Low Kay Boon	Institute of Technical Education	00:41.035	00:05.234	00:04.526	00:05.238	R	00:04.526	
11	9	OI	中瀬 優	Mice OB	R	00:40.311	R	00:05.582	00:04.529	00:04.529	
12	44	BCmouse	阿部 巧	東京理科大学 Mice	00:32.772	00:05.324	00:04.596	00:05.108	00:04.575	00:04.575	
13	8	雪風5.5	中島 史敬		00:22.677	00:04.787	R	R	R	00:04.787	
14	28	Bull	Zikry Bin Zaini	Institute of Technical Education	00:41.709	00:05.578	00:04.928	00:04.920	R	00:04.920	
15	26	mini mouse	Lim Ding Huang Jonas	Institute of Technical Education	00:31.929	00:05.757	00:05.426	00:05.968	00:05.343	00:05.343	
16	71	Trifilar	浅川 英慶	福井大学 からくり工房I.Sys	00:27.101	00:06.373	R	00:05.612	00:05.677	00:05.612	
17	52	huan tian	Chen,Ying-Chao	Southern Taiwan University of Science and Technology	00:20.133	R	R	00:20.149	00:05.647	00:05.647	
18	34	ストリーム	竹内秀哉/谷藤洸太	名古屋工学院専門学校	00:22.184	00:06.876	R	R	00:06.185	00:06.185	
19	39	五右衛門	石川 寛明	東京理科大学 Mice	00:32.773	00:14.072	R	00:06.580	R	00:06.580	
20	41	AliCe	大野 孝太	東京理科大学 Mice	00:35.138	R	00:35.158	00:10.009	R	00:10.009	
21	25	TETU-DC V3	福元 鉄平	東京工芸大学からくり工房	01:08.174	00:11.096	00:10.356	R	R	00:10.356	
22	24	RV_TOKI	新保 佑京	東京工芸大学からくり工房	00:50.381	R	00:11.154	R	T00:11.047	00:11.154	
23	70	ジャービル	平井 伸幸	福井大学 からくり工房I.Sys	00:49.350	00:11.484	T00:12.017			00:11.484	
24	38	ワダンゴムシ	和田 遼	東京理科大学 Mice	00:39.019	00:15.213	R	00:12.044	R	00:12.044	
25	46	YA4 tenacity	荒井 優輝	からくり工房A:Mac	00:40.915	00:12.662	R	R	R	00:12.662	
26	72	E67709	長尾 晃一郎	福井大学 からくり工房I.Sys	00:42.516	00:21.947	00:14.766	00:15.941	00:14.199	00:14.199	
27	62	ちゅーちゅくちゅーちゅくちゅくちゅくちゅ	太田 智美		00:45.641	R	R	01:51.701	00:16.448	00:16.448	

MM2017 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 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3	TRY4	TRY5	記録	備考
28	51	JunSpeed	ツアイ	Southern Taiwan University of Science and Technology	00:21.187	R	00:21.139	R	R	00:21.139	
29	32	T-RUM	久宗 卓矢		01:41.017	00:23.035	00:27.941	00:22.662		00:22.662	
30	16	こじまうず12CL	小島 宏一		00:25.223	R	R	00:27.406		00:25.223	
31	31	マイクロマウス学習キット2	佐藤 陽介	メカトロ工房/厚木ロボット研究会	R	01:06.010	00:34.796	00:34.917	00:34.709	00:34.709	
32	18	Vermilion	船田 健悟	東京理科大学 Mice	00:36.902	R	R	R	R	00:36.902	
33	2	TYU三郎・改	小川 靖夫		00:59.569	00:37.863	R	R		00:37.863	
34	19	Kryptos	中野 元太	東京理科大学 Mice	00:37.928	R	R	R	R	00:37.928	
35	68	BRAVE	内田 雄太郎	電通大口ボメカ工房OB	R	R	R	00:38.098		00:38.098	
36	23	β	伊藤 潤	東京工芸大学からくり工房	R	00:38.190	00:48.080	R	R	00:38.190	
37	63	MIZUHOv2	井土 拓海	東京工業大学ロボット技術研究会Cheese	00:41.878	R	R			00:41.878	
38	22	ヌクヌクDC-VALKYRIE-	青木 政武	株式会社アールティ	00:42.051	R	R			00:42.051	
39	5	YamaneV4	山口 亨一	埼玉県立新座総合技術高校	00:42.106	R	T00:42.150			00:42.106	
40	60	KNCT-MM2DC改	葉山 清輝	熊本高等専門学校	R	00:51.737	R	R	R	00:51.737	
41	6	toyorobo	田南 吉章	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	R	R	01:36.647	00:52.760		00:52.760	
42	61	Forte	高橋 良太		01:12.263	R	01:13.009			01:12.263	
43	12	Sylpheed3	古川 大貴	Mice Busters	01:17.363	R	R	R	R	01:17.363	
44	58	ソフィア	堀 大輝	金沢高専ハンズオン部	04:27.782					04:27.782	
	4	tMouse3	竹内 聖	渋谷教育学園幕張高等学校物理部	R					R	
	29	fv	山西 碧	Team Pumpkin Pie	R	R	R	R	R	R	
	30	羊鼠	新渡 翔梧	Team Pumpkin Pie	R	R	R	R	R	R	
	33	Imposter	五十嵐 太一	日本工業大学 マイクロコンピュータ研究部	R					R	
	37	アプーンDC	今井 陽太郎	東京理科大学 Mice	R	R	R	R	R	R	
	47	煩惱ちゃん	高柳 智	からくり工房A:Mac	R	R	R	R		R	
	55	robin	加藤 優哉	芝浦工業大学 SRDC	R	R	R	R	R	R	
	56	SSM	中島谷 侑己	金沢高専ハンズオン部	R	R	R	R		R	
	57	NCX7500K	南保 慎一郎	金沢高専ハンズオン部	R	R				R	
	59	はせがわわ	長谷川 翔	金沢高専ハンズオン部	R	R	R	R		R	

MM2017 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 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3	TRY4	TRY5	記録	備考
	66	キイロイノ	関 翔太郎	電気通信大学ロボメカ工房	R	R	R	R	R	R	
	69	Omni_Trials	松村 周平	電通大ロボメカ工房OB	R	R	R	R		R	
	1	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						棄権	
	7	MS2017	森永 英一郎	チーム森永						棄権	
	13	しゅべるま〜	今井 康博	Mice Busters						棄権	
	21	Amber	中島 瑞	ロボメカ工房OB						棄権	
	35	ひふみんと!	檜山 徹	東京理科大学 Mice						棄権	
	36	neu	大嶽 結衣	東京理科大学 Mice						棄権	
	40	SiRANE	富田 佑樹	東京理科大学 Mice						棄権	
	42	Ovis	渡邊 優介	東京理科大学 Mice						棄権	
	43	赤兄	神谷 修也	東京理科大学 Mice						棄権	
	45	STERA	馬場 悠輔	メカトロニクス研究倶楽部						棄権	
	48	Sigma II	Goddard Siegmund							棄権	
	50	noolmi	Han Nurim	RT^2						棄権	
	51	ミツキラビット	久住 隆司	ロボット・ファン.net						棄権	
	64	シルトクレータ	山梨 浩輝	電気通信大学ロボメカ工房						棄権	
	65	SeaGate4	繁戸 脩幸	電気通信大学ロボメカ工房						棄権	
	67	Tarbo-M03	秦 康祐	電気通信大学ロボメカ工房OB						棄権	

MM2017 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 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3	TRY4	TRY5	記録	備考
1	33	赤い彗星	宇都宮 正和		00:59.594	00:07.930	00:07.284	R	R	00:07.284	
2	34	Decimus 5	Peter Harrison		00:44.202	00:08.504	00:07.415	R	R	00:07.415	
3	31	黒椿	赤尾 健太	福井大学 からくり工房I.Sys	00:39.150	R	00:08.756	R	00:08.306	00:08.306	
4	32	Quanta	平松 直人	Mice Busters	01:08.836	00:08.357	R	R	R	00:08.357	
5	28	Que	竹本 裕太	Mice Busters	01:58.342	R	00:09.338	R	R	00:09.338	
6	30	ハセシュマウス ver.5.1	長谷川 峻	東京理科大学 Mice	R	00:09.652	00:09.403	R		00:09.403	
7	20	mini mouse	Lim Ding Huang Jonas	Institute of Technical Education	00:49.235	00:13.761	00:12.371	00:12.362	00:10.418	00:10.418	
8	27	HexA1	加藤 雄資		00:47.369	R	R	00:10.987	R	00:10.987	
9	21	Bull	Zikry Bin Zaini	Institute of Technical Education	01:04.507	00:13.064	00:11.481	00:11.488	R	00:11.481	
10	22	雪風5.5	中島 史敬		00:48.127	00:14.297	00:12.439	R		00:12.439	
11	5	こじまうす12CL	小島 宏一		00:44.250	00:12.741	R	R	R	00:12.741	
12	10	YA4 tenacity	荒井 優輝	からくり工房A:Mac	01:10.376	R	R	R	00:13.516	00:13.516	
13	23	BCmouse	阿部 巧	東京理科大学 Mice	01:00.049	00:14.011	R	R	R	00:14.011	
14	19	Trifilar	浅川 英慶	福井大学 からくり工房I.Sys	00:52.900	00:16.555	00:14.402	00:14.466		00:14.402	
15	17	ストリーム	竹内秀哉/谷藤洸太	名古屋工学院専門学校	00:34.631	R	R	00:16.103	R	00:16.103	
16	1	ヌクヌクDC-VALKYRIE-	青木 政武	株式会社アールティ	00:59.911	00:22.037	R	T00:20.092		00:22.037	
17	12	ジャービル	平井 伸幸	福井大学 からくり工房I.Sys	01:15.141	00:25.015				00:25.015	
18	2	MIZUHOv2	井土 拓海	東京工業大学ロボット技術研究会Cheese	01:10.298	R	00:26.264			00:26.264	
19	16	五右衛門	石川 寛明	東京理科大学 Mice	00:42.370	R	00:27.277	R		00:27.277	
20	11	ワダンゴムシ	和田 遼	東京理科大学 Mice	01:03.505	00:29.313	R	T00:28.589		00:29.313	
21	6	T-RUM	久宗 卓矢		02:16.357	00:38.601	R	R	R	00:38.601	
22	18	huan tian	Chen,Ying-Chao	Southern Taiwan University of Science and Technology	00:45.967	R	R	R	R	00:45.967	
23	4	Kryptos	中野 元太	東京理科大学 Mice	R	00:47.864	R	R	R	00:47.864	
24	7	JunSpeed	ツアイ	Southern Taiwan University of Science and Technology	00:48.894	R	R	R		00:48.894	
25	29	Blitz	Yap Ching Khang	Southern Taiwan University of Science and Technology	00:49.087	R	R	R	R	00:49.087	
26	15	AliCe	大野 孝太	東京理科大学 Mice	R	00:52.131	R	R	R	00:52.131	
27	26	もちもち3号	木村 威	渋谷教育学園幕張高等学校物理部	R	01:01.404	R	T00:12.953		01:01.404	

MM2017 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 結果一覧

順位	出走 番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3	TRY4	TRY5	記録	備考
28	9	E67709	長尾 晃一朗	福井大学 からくり工房I.Sys	01:06.015	R	R	R	R	01:06.015	
29	13	RV_TOKI	新保 佑京	東京工芸大学からくり工房	01:28.593	01:22.496	T00:26.183			01:22.496	
30	3	BRAVE	内田 雄太郎	電通大口ボメカ工房OB	01:36.293	R	R	R		01:36.293	
31	14	TETU-DC V3	福元 鉄平	東京工芸大学からくり工房	R	02:11.294	T00:25.782			02:11.294	
32	8	ちゅーちゅくちゅーちゅくちゅくちゅくちゅ	太田 智美		03:01.293	R	T01:20.563			03:01.293	
	24	OI	中瀬 優	Mice OB	R	R	R	R		R	
	25	Gabriel	Alan Low Kay Boon	Institute of Technical Education	R	R	R	T01:02.626		R	

MM2017 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 決勝 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3	TRY4	TRY5	記録	備考
1	9	LoLe2	Wang Zhenyan	Huazhong University of Science and Technology	00:22.128	00:08.535	R	00:07.559		00:07.559	
2	7	Shining	Qi Li		00:43.851	00:09.096	00:08.560			00:08.560	
3	26	Bloomfield	塚本 渉	東京理科大学 Mice	00:26.111	00:13.714	00:13.047	R	R	00:13.047	
4	11	白いハラシーマウス	原嶋 広和	SRDC Next	00:20.922	R	00:20.882	R	00:20.877	00:20.877	
5	20	Phosphorus	西園 和真	埼玉県立新座総合技術高校	00:52.104	R	00:52.073	R	R	00:52.073	
6	16	貴方が好き好きLOVE大好き愛してる三号	鈴木 琳太郎	向上高等学校情報研究部	01:10.919	00:55.189	00:55.128	T01:05.689		00:55.128	
7	12	葉	岩崎 比呂人	向上高等学校情報研究部	01:32.215	R	01:32.295	T01:32.201		01:32.215	
	3	はんしんよく(半身浴)U	いとうひさし		R	R	R	R	R	R	
	8	dbHu	RONG HU	Huazhong University of Science and Technology	R	R	R	R	R	R	
	13	河井ちゃん	深川 海斗	向上高等学校情報研究部	R	R	R	R	R	R	
	15	Saturn	岡本 友希	向上高等学校情報研究部	R	R	R	R		R	
	17	鋼鉄の胃	國藤 奏徒	埼玉県立新座総合技術高校	R	R	R	R	R	R	
	18	NEZUU	相澤 勇人	埼玉県立新座総合技術高校	R	R	R	R		R	
	19	パージェストマウス	石村 直也	埼玉県立新座総合技術高校	R	R	R			R	
	21	SmartMouse	鈴木 夏七	埼玉県立新座総合技術高校	R	R	R	R	R	R	
	24	walkman	牛窪 尚貴	東京工芸大学からくり工房	R	R	R			R	
	25	R_DC	貴俵 亮介	東京工芸大学からくり工房	R	R	R	R	R	R	
	23	初手竜舞	梅本 空	東京工芸大学からくり工房	R	R	R	T01:12.233		R	
	1	saikoro	高橋 有礼	早稲田大学マイクロマウスクラブOB							棄権
	2	らくたろう	篠田 圭介	早稲田大学マイクロマウスクラブ							棄権
	4	ユニバーサルDC	松本 泰英								棄権
	5	ID-RH	桐林 星河								棄権
	6	Douse	池田 盛陽								棄権
	10	TQD-Halfsize JH	Bowen Zheng	NKU_Lightning							棄権
	14	スーパー small river号	鈴木 正治	向上高等学校情報研究部							棄権
	22	toyorobo	田南 吉章	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会							棄権
	27	桜子	得平 慈子	東京理科大学 Mice							棄権

MM2017 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 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3			記録	備考
1	25	Juice	GuoZhibin		00:12.921	00:04.102	R			00:04.102	
2	26	Potato	Tian Dawei		00:14.253	00:04.169	T			00:04.169	
3	82	先技-A	川村 誠	TCS	00:16.878	00:06.518	00:05.982			00:05.982	
4	81	先技-C	中村 真弓	TCS	00:18.553	00:08.394	00:06.671			00:06.671	
5	92	モールラット	久保井 雄太	東京工芸大学からくり工房	00:11.166	00:07.038	R			00:07.038	
6	84	ES7-B	永塚 尚紀	TCS	00:15.392	00:08.410	00:07.158			00:07.158	
7	34	スターライト	吉川 竜平	東京理科大学 Mice	00:15.607	00:07.802	00:07.759			00:07.759	
8	83	ES7-A	日比野 夏輝	TCS	00:15.841	00:08.435	00:07.810			00:07.810	
9	77	メンチカツ1号	多田 皓海	渋谷教育学園幕張中学校電気部	00:09.247	00:08.010	R			00:08.010	
10	85	ES7-C	荒井 秀一	TCS	00:14.928	00:08.765	00:08.062			00:08.062	
11	40	Phosphorus-β	藤井 匠透	豊田工業大学ロボコンサークル Ti-Robot	00:11.913	00:08.830	00:08.703			00:08.703	
12	9	赤蛙	井上 湧介	早稲田大学マイクロマウスクラブ	00:17.863	00:09.951	00:08.892			00:08.892	
13	12	SK-3110	斎藤 喬介	早稲田大学マイクロマウスクラブ	00:16.756	00:16.743	00:08.979			00:08.979	
14	93	ホーネット	仲田 尚貴	東京工芸大学からくり工房	R	00:33.304	00:09.313			00:09.313	
15	89	だんごろまうす2wei	岸波 華彦	東京工業大学ロボット技術研究会Cheese	00:23.558	00:10.003	T			00:10.003	
16	67	gateway	出口 泰章	金沢高専ハンズオン部	00:10.981	00:10.556	00:10.188			00:10.188	
17	69	NOTイレギュラー	谷内 優弥	金沢高専ハンズオン部	R	R	00:10.199			00:10.199	
18	68	resistance	東中 建都	金沢高専ハンズオン部	00:10.999	00:10.594	00:10.211			00:10.211	
19	14	メグギーマウスRX	標 祥太郎	早稲田大学マイクロマウスクラブ	00:19.280	00:12.362	00:10.548			00:10.548	
20	13	フィリップス	松田 剛	早稲田大学マイクロマウスクラブ	00:19.199	00:10.614	00:19.190			00:10.614	
21	62	BAVE	市河 拓		00:13.773	00:10.653				00:10.653	
22	65	崖っぷちアタッカー	近藤 那央		R	00:40.518	00:12.375			00:12.375	
23	72	ドレーク	宮田 正人	埼玉県立新座総合技術高校	00:26.457	00:13.121	00:12.977			00:12.977	
24	101	beginning	川瀬 晴義	名城大学マイクロマウスゼミ	00:30.173	00:14.052	00:13.416			00:13.416	
25	94	盲目1号	武田 祐一	東京工芸大学からくり工房	R	00:34.668	00:14.032			00:14.032	
26	35	viola	渡邊 董子	東京理科大学 Mice	00:14.235	00:15.284	00:14.951			00:14.235	
27	64	よいどれ2号	池澤 あやか	マウス女子会	00:15.404	R	R			00:15.404	

MM2017 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 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3			記録	備考
28	36	JASALMA	高尾 圭祐	東京理科大学 Mice	00:24.434	00:18.797	00:15.527			00:15.527	
29	104	ピ子	高瀬 麻衣	名城大学マイクロマウスゼミ	00:16.262	R	R			00:16.262	
30	17	Nucleoくん	舘石 藍	早稲田大学マイクロマウスクラブ	00:33.501	00:17.459	00:27.820			00:17.459	
31	6	モノウノ	石川 雄大	早稲田大学マイクロマウスクラブ	00:31.215	00:19.781	T			00:19.781	
32	11	ARMic-SMA	嶋崎 祐希	早稲田大学マイクロマウスクラブ	00:31.579	00:31.616	00:20.465			00:20.465	
33	103	コロ太	角屋 瑞紀	名城大学マイクロマウスゼミ	00:20.521	R	R			00:20.521	
34	88	火星13号	長谷川 海斗	中国職業能力開発大学校電子情報技術科	00:40.715	00:20.540	T			00:20.540	
35	49	しゅわしゅわさん	石井 祐貴	日本電子専門学校	00:28.290	00:22.619	T			00:22.619	
36	22	SKM	佐藤 翔	法政大学電気研究会	00:22.801	R	R			00:22.801	
37	55	ズズマウス	倉澤 一詩	Team Pumpkin Pie	00:34.281	R	00:25.507			00:25.507	
38	95	メロス	竹中 志織	福井大学 からくり工房I.Sys	00:27.139	00:25.676	R			00:25.676	
39	3	_ysEle	藤盛 佑成	芝浦工業大学 SRDC	R	00:36.996	00:26.050			00:26.050	
40	73	Turtlex	岸 大智	埼玉県立新座総合技術高校	00:28.609	00:28.609	00:27.267			00:27.267	
41	30	TQD-Micromouse JZ	Lihong Song	EPIP	00:27.556	R	R			00:27.556	
42	43	ヘンリー	佐藤 祐輔	日本電子専門学校	00:27.756	00:27.850	R			00:27.756	
43	51	長江俺は長江	譚 昆	日本電子専門学校	00:27.832	00:27.878	T			00:27.832	
43	52	よちお	高橋 友希	日本電子専門学校	00:27.893	R	00:27.832			00:27.832	
45	48	日本電子MM2017	河西 昌幸	日本電子専門学校	R	R	00:27.875			00:27.875	
46	41	黒い	lian zeyuan	日本電子専門学校	00:27.883	R	R			00:27.883	
47	44	轟天	小川 亮	日本電子専門学校	00:28.036	00:52.161	R			00:28.036	
48	5	サイクロンディザスター	高田 泰佑	芝浦工業大学 SRDC	00:30.770	00:39.935	T			00:30.770	
49	10	jackmouse	佐藤 充希	早稲田大学マイクロマウスクラブ	00:47.976	00:31.075	T			00:31.075	
50	98	24	西 泰明	東京農工大学ロボット研究会R.U.R	00:35.336	R	00:32.754			00:32.754	
51	16	SeaHorse	渡部 竜也	早稲田大学マイクロマウスクラブ	00:49.438	00:32.870	T			00:32.870	
52	4	デカノ	市原 海渡	芝浦工業大学 SRDC	R	00:36.955	R			00:36.955	
53	23	Oribe	吉田 建	法政大学電気研究会	00:45.256	00:38.749	R			00:38.749	
54	87	ですとろいやー2ごう	土屋 翔平	中国職業能力開発大学校マイクロマウスサークル	00:44.457	R	R			00:44.457	

MM2017 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 結果一覧

順位	出走 番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3			記録	備考
55	18	maze v2	西澤 誠人	早稲田大学マイクロマウスクラブ	00:52.787	R	R			00:52.787	
56	79	レオン1号	宇佐見 真輝	渋谷教育学園幕張中学校電気部	R	00:54.003	T			00:54.003	
57	19	ntk001	近藤 貴久	早稲田大学マイクロマウスクラブ	00:54.090	R	R			00:54.090	
58	74	もちもち大福もちもち	和田 巧光	長野県工科短期大学校	00:58.814	R	R			00:58.814	
59	75	^3	小林 広樹	長野県工科短期大学校	01:06.904	R	R			01:06.904	
60	58	TEE_vol.1	樋口 奎	電気通信大学ロボメカ工房	01:07.354	01:07.345	T			01:07.345	
61	53	Ced	保坂 実	Team Pumpkin Pie	R	01:31.654	R			01:31.654	
62	7	アントラ1号	飯田 河人	早稲田大学マイクロマウスクラブ	01:43.864	R	R			01:43.864	
	2	Culverton	笠井 信宏	芝浦工業大学 SRDC	R	R	R			R	
	8	ラビリンス	ズャーリッチ 和樹	早稲田大学マイクロマウスクラブ	R	R	R			R	
	15	sophia	江崎 陸	早稲田大学マイクロマウスクラブ	R	R	T			R	
	31	Reporter	Ruobin Wang	NKU_Lightning	R	R	R			R	
	32	Aset	Sejeong	RT^2	R	R	R			R	
	37	Mr.G-co	鄭 睿桓		R	R	R			R	
	38	ふらっしゅ	札辻 直人	株式会社ステップワン ふらっしゅチーム	R	R	R			R	
	39	船越君	大場 響	関東学院大学	R	R	R			R	
	42	迷子	LU JIAHUI	日本電子専門学校	R	R	R			R	
	45	しろ	岩井 直貴	日本電子専門学校	R	R	R			R	
	46	htn39	林 龍里	日本電子専門学校	R	R	R			R	
	47	MM_06E	榎本 翔太	日本電子専門学校	R	R	R			R	
	50	守重	石野 雅貴	日本電子専門学校	R	R	R			R	
	54	S15	御子貝 真一	Team Pumpkin Pie	R	R	R			R	
	61	i^2	市野塚 朝	電通大口ロボメカ工房OB	R	R	T			R	
	63	はさまうす	田川 芳洋		R	R	R			R	
	70	りょうちゃん	太田 琉登	向上高校情報研究部	R	R	R			R	
	71	りえちゃん	香月 大我	向上高校情報研究部	R	R	R			R	
	76	明晰	角坂 瞭	渋谷教育学園幕張高等学校物理部	R	R	R			R	

MM2017 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 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3			記録	備考
	78	Buono-the first	大野 隆輔	渋谷教育学園幕張中学校電気部	R	R	R			R	
	91	タカビッツ	高橋 駿輔	東京工業大学ロボット技術研究会Cheese	R	R	R			R	
	97	ゆいP	笠原 悠利	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	R	R	R			R	
	102	MMW ver.2.1.7	横山 彰吾	名城大学マイクロマウスゼミ	R	R	R			R	
	105	MUST1	Erdenedagva Lkhagvadayanjams		R	R	R			R	
	1	Endeavour号	菅谷 拓杜	芝浦工業大学附属中学高等学校 電子技術研究部						棄権	
	20	Ater	幸地 良太	立命館大学ロボット技術研究会						棄権	
	21	番長と幹部	横田葵／高山亜理沙	立命館大学ロボット技術研究会(RRST)						棄権	
	24	2.0	長澤 俊典	法政大学電気研究会						棄権	
	27	Pony tail	kan throngnumchai	E-12 ROBOTCLUB KMITL						棄権	
	28	Rainy day	thanapoom pumee	E-12 ROBOTCLUB KMITL						棄権	
	29	Chiminigagua	Nicolas Geovanny Nino Nino	Con Ciencia Col						棄権	
	33	とっこひろ太郎	伊藤 大昶	東京理科大学 Mice						棄権	
	56	Sacrifice	早川 大輝	電気通信大学ロボメカ工房						棄権	
	57	牛鳴Tomorrow	柴原 将太郎	電気通信大学ロボメカ工房						棄権	
	59	uLtimA	足立 博紀	電気通信大学ロボメカ工房						棄権	
	60	ワカバ	山田 諒太郎	電気通信大学ロボメカ工房						棄権	
	66	天の童	山川 未来	やまがたロボットクラブ						棄権	
	80	パニスワーク号	浜口 馨	海城物理部						棄権	
	86	ぼるしち2号	吉田 翔太	秋田県立大学S.E.I.M.						棄権	
	90	平まうす	平野 大地	東京工業大学ロボット技術研究会Cheese						棄権	
	96	GIANT	佐々木 凱	日本工業大学 マイクロコンピュータ研究部						棄権	
	99	卵かけごはん	渡邊 公輔	東京農工大学ロボット研究会R.U.R						棄権	
	100	チャッキー	小林 恒輝	兵庫県立大学ロボット研究会						棄権	

MM2017 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 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3	TRY4	TRY5	記録	備考
1	30	Juice	GuoZhibin		00:39.107	00:08.608	00:07.848	00:07.790	00:07.741	00:07.741	
2	10	BAVE	市河 拓		00:25.085	00:08.961	R	00:13.016		00:08.961	
3	29	Potato	Tian Dawei		00:21.716	00:10.409	R	00:10.380	00:10.391	00:10.380	
4	28	先技-A	川村 誠	TCS	00:40.127	00:14.614	R	00:13.269	00:13.523	00:13.269	
5	17	ホーネット	仲田 尚貴	東京工芸大学からくり工房	01:05.222	00:21.932	00:17.659	00:15.659	00:14.888	00:14.888	
6	27	先技-C	中村 真弓	TCS	00:41.411	00:20.195	00:16.166	00:15.294	T00:15.315	00:15.294	
7	24	スターライト	吉川 竜平	東京理科大学 Mice	00:27.846	00:16.495	R	00:16.468	R	00:16.468	
8	25	ES7-B	永塚 尚紀	TCS	00:27.224	00:19.835	R	00:17.402	00:18.973	00:17.402	
9	22	メンチカツ1号	多田 皓海	渋谷教育学園幕張中学校電気部	00:24.054	00:20.060	R	R	R	00:20.060	
10	5	viola	渡邊 堇子	東京理科大学 Mice	00:21.630	00:21.655	00:21.631	00:21.590	00:21.638	00:21.590	
11	19	赤蛙	井上 湧介	早稲田大学マイクロマウスクラブ	00:25.662	00:22.944	00:22.962	00:23.040	00:22.909	00:22.909	
12	15	gateway	出口 泰章	金沢高専ハンズオン部	R	00:28.281	00:26.213	R	00:24.698	00:24.698	
13	12	メッギーマウスRX	標 祥太郎	早稲田大学マイクロマウスクラブ	00:25.329	00:34.333	00:25.219	00:25.300	00:25.281	00:25.219	
14	23	ES7-A	日比野 夏輝	TCS	00:26.980	R	R	R	R	00:26.980	
15	21	ES7-C	荒井 秀一	TCS	00:27.018	R	R	R	R	00:27.018	
16	13	resistance	東中 建都	金沢高専ハンズオン部	00:28.283	R	00:28.268			00:28.268	
17	9	崖っぷちアタッカー	近藤 那央		01:22.375	R	00:29.410	00:29.005	00:29.039	00:29.005	
18	4	よいどれ2号	池澤 あやか	マウス女子会	00:29.443	R	00:29.375	R	00:29.449	00:29.375	
19	7	beginning	川瀬 晴義	名城大学マイクロマウスゼミ	00:59.053	00:34.300	R	00:30.487	T00:36.277	00:30.487	
20	2	ピ子	高瀬 麻衣	名城大学マイクロマウスゼミ	R	R	R	00:34.989	00:30.954	00:30.954	
21	8	ドレーク	宮田 正人	埼玉県立新座総合技術高校	00:56.024	00:31.902	00:31.376	R	R	00:31.376	
22	20	Phosphorus-β	藤井 匠透	豊田工業大学ロボコンサークル Ti-Robot	R	00:38.988	00:33.873	T00:33.931		00:33.873	
23	3	JASALMA	高尾 圭祐	東京理科大学 Mice	00:44.994	R	00:45.005	R	T00:45.023	00:44.994	
24	1	Nucleoくん	舘石 藍	早稲田大学マイクロマウスクラブ	01:02.892	00:46.857	T00:47.050			00:46.857	
25	6	盲目1号	武田 祐一	東京工芸大学からくり工房	01:17.162	00:58.771	R			00:58.771	
26	16	だんごろまうす2wei	岸波 華彦	東京工業大学ロボット技術研究会Cheese	01:37.852	R	R	R	T01:07.653	01:37.852	
	11	フィリップス	松田 剛	早稲田大学マイクロマウスクラブ	R	R	R	R	R	R	

MM2017 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 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3	TRY4	TRY5	記録	備考
	14	NOTイレギュラー	谷内 優弥	金沢高専ハンズオン部	R	R	R	R	R	R	
	26	モールラット	久保井 雄太	東京工芸大学からくり工房	R	R	R	R	R	R	
	18	SK-3110	斎藤 喬介	早稲田大学マイクロマウスクラブ						棄権	

MM2017 ロボトレース競技 予選 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3			記録	備考
1	50	RS-100	遠藤 隆記	極東技術結社	00:06.848	00:04.714	00:04.695			00:04.695	
2	177	Cartis04.5	平井 雅尊	アニキと愉快的な仲間たち	00:07.354	00:04.999	00:04.745			00:04.745	
3	54	Ning3	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	00:12.340	00:05.190	00:05.013			00:05.013	
4	115	TE-RT	大日向 拓実		00:09.235	00:06.031	00:05.289			00:05.289	
5	77	Leo-blue	Darryl Chua Wee Joon	Institute of Technical Education	00:09.172	00:05.485	00:05.334			00:05.334	
6	124	DREAMER	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	00:12.741	00:05.753	00:05.542			00:05.542	
7	79	Calibrate	Muhammad Idris	Institute of Technical Education	00:10.618	00:05.623	00:05.598			00:05.598	
8	78	Diligent-4	meng weilin	Institute of Technical Education	00:09.559	00:05.985	00:05.682			00:05.682	
9	51	Pico	Liou,Fong-Chun	SHA YANG YE	00:09.313	00:05.748	00:05.689			00:05.689	
10	162	Exelion	山田 真	福井大学 からくり工房I.Sys	00:10.876	00:06.069	00:05.774			00:05.774	
11	56	Shine	Li,ShengHsiang/Li,JunGuang	Lunghwa University of Science and Technology	00:09.345	00:05.937	00:05.800			00:05.800	
12	58	Teatable V3	Wu,Zhao-Yi/Hung,Jui-Hung	Lunghwa University of Science and Technology	00:09.100	00:05.934	00:05.817			00:05.817	
13	125	鈴木ミチオ	大川 有輝/神谷 涼	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科	00:12.737	00:06.324	00:06.047			00:06.047	
14	52	Super LiZ	Li Gengwei / Zheng Hailing	Ngee Ann Polytechnic	00:12.118	R	00:06.257			00:06.257	
15	173	Whitechip 7	落合 誠治		00:15.301	00:06.340	R			00:06.340	
16	121	NewNsBuild	野村 慎之介		00:11.092	00:06.552	00:06.442			00:06.442	
17	57	Du-Lin-Car	Li,Yu-Ming/Lin,Pen-I	Lunghwa University of Science and Technology	00:10.618	00:06.847	00:06.458			00:06.458	
18	126	himiko	山本 太清	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科	00:11.584	00:06.834	00:06.631			00:06.631	
19	157	シルバーフレーム天	内藤 修太郎	新潟コンピュータ専門学校	00:08.056	R	00:06.691			00:06.691	
20	161	黒炎	赤尾 健太	福井大学 からくり工房I.Sys	00:10.746	00:06.817	00:06.760			00:06.760	
21	154	1台目	手島 裕司	埼玉県立狭山工業高等学校	00:07.703	00:07.052	00:06.789			00:06.789	
22	148	牛井波乗り	内野 愛	埼玉県立狭山工業高等学校	00:07.614	00:07.209	00:06.830			00:06.830	
23	76	Shirley-trial	松林 友大	電気通信大学ロボメカ工房	00:11.559	00:07.330	00:06.899			00:06.899	
24	128	S.U	新城友喜/上田太一	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科	00:12.807	00:06.982	R			00:06.982	
25	156	Trilobyte	梅本 篤		00:11.146	00:08.319	00:07.033			00:07.033	
26	130	Pastorale	浜元唯那/田邊智也	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科	00:12.680	R	00:07.065			00:07.065	
27	165	寿限無改	森田 瞭平	京都大学機械研究会	00:12.447	00:07.580	00:07.082			00:07.082	

MM2017 ロボトレース競技 予選 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3			記録	備考
28	59	FK-Hughes	Joan Aaron Roman Aparicio	Instituto Tecnologico Superior de Poza Rica	00:11.788	00:07.152	00:07.180			00:07.152	
29	129	rosso farfalla	梶原怜／江上撰	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科	00:12.628	00:07.227				00:07.227	
30	160	ノギス	本間 裕也	新潟コンピュータ専門学校	00:08.266	00:07.300	R			00:07.300	
31	86	RE-CREA+E	武市 英之	福井大学 からくり工房I.Sys	00:12.826	00:07.307	00:08.406			00:07.307	
32	24	St-Jerry	Carlos Daniel Perez Valenzuela	Instituto Tecnologico Superior de Poza Rica	00:13.110	00:11.125	00:07.379			00:07.379	
33	81	Sparrow	長尾 晃一朗	福井大学 からくり工房I.Sys	00:10.602	00:07.406	R			00:07.406	
34	146	あみやき君	丸山 庫太郎	埼玉県立狭山工業高等学校	00:07.707	00:07.539	00:07.408			00:07.408	
35	53	NAME	LI WEINAN & ZHANG TONGTONG	Ngee Ann Polytechnic	00:12.445	R	00:07.544			00:07.544	
36	134	天秤20	畠山 和昭	埼玉県立新座総合技術高校	00:07.723	00:07.557	R			00:07.557	
37	145	Ombretto	黒澤 舞	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部	00:08.330	00:07.759	00:07.567			00:07.567	
38	127	ARCOBALENO	川津 瞬稀	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科	00:12.885	00:07.607	00:07.697			00:07.607	
39	172	Joker+α	高柳 智	からくり工房A:Mac	00:09.909	00:07.611	R			00:07.611	
40	174	FRAGILE017RT	河野 純也		00:12.280	00:07.664	R			00:07.664	
41	131	unknown	田村尚己／小林幸也／皆川翔	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科	00:11.064	R	00:07.745			00:07.745	
42	169	preVice1.5	岸田 貴光	電気通信大学ロボメカ工房OB	00:11.834	00:08.008	00:07.828			00:07.828	
43	75	smiley	松本 修尚	電気通信大学ロボメカ工房	00:13.945	00:08.324	00:07.992			00:07.992	
44	137	ヘルニア	吉永 大輝	埼玉県立新座総合技術高校	00:08.396	00:08.168	00:08.110			00:08.110	
45	60	CC-Tom	Jose Israel Ortiz Hernandez	Instituto Tecnologico Superior de Poza Rica	00:10.701	00:09.024	00:08.119			00:08.119	
46	45	MANZANA	柳下 泰成	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	00:08.927	00:08.394	00:08.143			00:08.143	
47	143	黒熊 改	中永 大輝	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部	00:08.309	00:08.365	00:08.289			00:08.289	
48	155	帰って来たピーチ	小坂 洋平	埼玉県立狭山工業高等学校	00:09.767	00:08.580	00:08.316			00:08.316	
49	147	てりやき君	保坂 海瑠	埼玉県立狭山工業高等学校	00:12.067	00:08.370	R			00:08.370	
50	158	スコピオン	南波 拓海	新潟コンピュータ専門学校	00:08.414	R	R			00:08.414	
51	142	Argo-RX	黒木 駿	埼玉県立新座総合技術高校	00:13.158	00:09.234	00:08.420			00:08.420	
52	153	シルバー	玉井 悠也	埼玉県立狭山工業高等学校	00:09.018	00:08.440	00:08.426			00:08.426	
53	123	武甲__11	岩崎 宏紀	埼玉県立秩父農工科学高等学校	00:08.891	00:08.530	00:08.519			00:08.519	
54	152	ペツパー	滝澤 哲	埼玉県立狭山工業高等学校	00:12.291	00:09.334	00:08.614			00:08.614	

MM2017 ロボトレース競技 予選 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3			記録	備考
55	44	ワンダースワン	岩村 謙一	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	R	00:09.648	00:08.710			00:08.710	
56	140	七転び八起き	比企 涼太郎	埼玉県立新座総合技術高校	00:09.899	00:08.737	00:08.717			00:08.717	
57	151	ガナツシュ	松田 航輝	埼玉県立狭山工業高等学校	R	00:08.749	R			00:08.749	
58	23	Teensy Lamborghini	Andres Bercovich / Cristian Hewstone	Lamborghini PUC - UTFSM	00:11.996	00:08.870	00:09.022			00:08.870	
59	33	KNCT-RT1改	葉山 清輝	熊本高等専門学校	00:14.280	00:09.000	R			00:09.000	
60	135	黄金鯨8	大橋 辰也	埼玉県立新座総合技術高校	00:10.115	00:09.301	00:09.052			00:09.052	
61	163	KT-3	山下 浩平	京都大学機械研究会	00:14.435	00:09.065	R			00:09.065	
62	92	Hex1B	加藤 雄資		00:10.244	00:09.327	R			00:09.327	
63	11	dn	瀬谷 勇太	芝浦工業大学 SRDC	00:13.104	R	00:09.352			00:09.352	
64	136	黑夜	三浦 友揮	埼玉県立新座総合技術高校	R	00:09.405	00:09.706			00:09.405	
65	141	low back pain	池田 樹	埼玉県立新座総合技術高校	00:09.574	00:09.561	R			00:09.561	
66	80	Green	Lim Ding Huang Jonas and Zikry Bin Zaini	Institute of Technical Education	00:09.897	R	R			00:09.897	
67	139	RX-ARAIKAN	新井 隆太	埼玉県立新座総合技術高校	00:12.767	00:14.130	00:09.932			00:09.932	
68	68	熱川	沖野 友亮	立命館大学ロボット技術研究会	00:13.900	00:10.943	00:10.003			00:10.003	
69	106	ギャラポリーJr 壱号機	田柄 貴輝	島根職業能力開発短期大学校	00:10.147	R	00:10.171			00:10.147	
70	66	ぴっく1号	本田 卓	立命館大学ロボット技術研究会	00:17.748	00:10.478	R			00:10.478	
71	138	どろっぷ	宮澤 航馬	埼玉県立新座総合技術高校	00:12.312	00:11.214	00:11.642			00:11.214	
72	88	Steve	西脇 潤	福井大学 からくり工房I.Sys	00:15.663	00:13.541	00:11.996			00:11.996	
73	166	蟒蛇	辻本 友樹	京都大学機械研究会	00:12.273	00:12.279	00:12.274			00:12.273	
74	71	物理場	門野 広大	立命館大学ロボット技術研究会	00:14.146	00:14.207	00:12.296			00:12.296	
75	55	Jehu 2	David Otten	Massachusetts Institute of Technology	00:20.493	00:13.545	00:12.540			00:12.540	
76	132	Apocalypse	西野鋭 / 関谷涼	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科	00:12.642	R	R			00:12.642	
77	63	電電蟲6	出口 鷹也	立命館大学ロボット技術研究会	00:14.358	00:13.525	00:12.657			00:12.657	
78	105	ギャラポリーJr 弐号機	吉村 尚幸	島根職業能力開発短期大学校	R	R	00:12.688			00:12.688	
79	1	トレ三郎	小川 靖夫		00:15.867	00:13.300	00:13.211			00:13.211	
80	114	オコジョ	浅野 俊昭	千葉県立清水高等学校 機械科	R	R	00:13.782			00:13.782	
81	168	CHICANE	尾鷲 真士	電気通信大学ロボメカ工房OB	R	00:14.122	R			00:14.122	

MM2017 ロボトレース競技 予選 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3			記録	備考
82	164	POM次郎	北村 健浩	京都大学機械研究会	00:17.920	00:15.001	R			00:15.001	
83	43	てけてけ	中村 勇太郎	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	00:15.810	00:15.868	00:16.185			00:15.810	
84	171	Coral	中島 瑞	ロボメカ工房OB	R	00:16.123	R			00:16.123	
85	67	Felix Fantasia	森田 崇文	立命館大学ロボット技術研究会	00:17.396	R	00:16.529			00:16.529	
86	28	Jupiter I	佐久間 大貴	東京工芸大学からくり工房	00:22.670	R	00:16.887			00:16.887	
87	122	Dolly'17R	大貫 篤	神奈川県立生田高校 パソコン研究部	00:17.162	R	R			00:17.162	
88	100	メーター君	立崎 乃衣	渋谷教育学園幕張中学校電気部	00:17.461	00:17.451	00:17.464			00:17.451	
89	176	錦漆式	寺崎 清	アニキと愉快な仲間たち	00:18.076	R				00:18.076	
90	48	寿限無 www	高石 亮	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	00:18.237	R	R			00:18.237	
91	13	ペルリ	鈴木 聡太	芝浦工業大学 SRDC	00:19.460	00:18.822	R			00:18.822	
92	64	BLT	奥山 拓	立命館大学ロボット技術研究会	00:19.026	00:19.040	00:18.926			00:18.926	
93	89	bit R2	金谷 怜音	福井大学 からくり工房I.Sys	00:26.892	00:21.486	00:19.967			00:19.967	
94	40	FZR1000	関根 聖仁		00:20.611	00:19.993	00:20.084			00:19.993	
95	31	OG13	小川 直樹	東京工芸大学からくり工房	00:22.908	00:20.233	R			00:20.233	
96	29	ネギトロ井	大津 亮二	東京工芸大学からくり工房	00:21.705	R	R			00:21.705	
97	32	Salert	斎藤 巧真	東京工芸大学からくり工房	00:21.781	R	R			00:21.781	
98	82	きいろいやつ	日比野 翔紀	福井大学 からくり工房I.Sys	00:36.303	R	00:21.918			00:21.918	
99	47	芋	田南 吉章	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会	00:24.206	00:22.422	R			00:22.422	
100	30	サラダ	小俣 和輝	東京工芸大学からくり工房	R	00:23.456	R			00:23.456	
101	39	テキ10-2	川原 万人	日野市立三沢中学科学部	00:23.634	00:25.536	00:26.786			00:23.634	
102	35	良くすべる。	奥田 汰樹	日野市立三沢中学科学部	00:27.160	00:24.898	00:24.457			00:24.457	
103	41	山田号	山田 かえで		00:24.505	R	R			00:24.505	
104	112	MGRくん	関 柊哉	日本工業大学 マイクロコンピュータ研究部	00:26.229	R	R			00:26.229	
105	7	一方通行	山内 秀真	芝浦工業大学 SRDC	00:28.134	00:28.209	R			00:28.134	
106	5	目標は完走	植田 凌輔	芝浦工業大学 SRDC	R	R	00:28.199			00:28.199	
107	70	ライン☆トレース ツヴァイ ヘルツ!	米野 尚斗	立命館大学ロボット技術研究会	01:12.555	R	R			01:12.555	
	3	ヒカリ	原田 虹呼音	芝浦工業大学 SRDC	R	R	R			R	

MM2017 ロボトレース競技 予選 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3			記録	備考
	6	おかめ	小島 奈菜	芝浦工業大学 SRDC	R	R	R			R	
	9	フェニ	横田 大介	芝浦工業大学 SRDC	R	R	R			R	
	12	トレトレ改2	藤原 耀佑	芝浦工業大学 SRDC	R	R	R			R	
	15	K.O	大熊 鼓太郎	芝浦工業大学 SRDC	R	R	R			R	
	17	ボブ	枝廣 佳樹	芝浦工業大学 SRDC						R	
	18	白井ヴィンセント	米良 佳祐	芝浦工業大学 SRDC	R	R	R			R	
	26	あおいんく	横田 葵	立命館大学ロボット技術研究会(RRST)	R	R	R			R	
	34	エンデバー-2017	高橋 勝	新潟県立長岡工業高等学校ロボット部OB	R	R	R			R	
	36	ブルースターリベンジ	守屋 昂紀	日野市立三沢中学科学部	R	R	R			R	
	37	おじ三号	石川 優輝	日野市立三沢中学科学部	R	R	R			R	
	38	シュバイツァー	丹羽 名央規	日野市立三沢中学科学部	R	R	R			R	
	42	God Speed	黒川 旭	ロボテナショップ	R	R	R			R	
	65	ムスカ4号	尾山 颯汰	立命館大学ロボット技術研究会	R	R	R			R	
	74	新しい機体(1)	廣岡 優樹	電気通信大学ロボメカ工房	R	R	R			R	
	83	キムワイパー	三浦 柁一郎	福井大学 からくり工房I.Sys	R	R	R			R	
	84	アイドラさん	伊藤 瑞季	福井大学 からくり工房I.Sys	R	R	R			R	
	87	トゲアリドケナシトゲトゲ	田中 将	福井大学 からくり工房I.Sys	R	R	R			R	
	91	美影2.1	中島 史敬		R	R				R	
	93	680SX	中里 紀之	東京電機大学ロボット研究会	R	R	R			R	
	94	彩雲	鈴木 遥華	東京電機大学ロボット研究会	R	R				R	
	96	fresher	高橋 瞭	東京電機大学ロボット研究会部	R	R				R	
	97	玉乗り	大口 竜都	長野県工科短期大学校	R	R	R			R	
	98	ボールロボSP	山岸 勇斗	長野県工科短期大学校	R	R	R			R	
	99	1-1 11番	成田 創真	渋谷教育学園幕張中学校電気部	R	R				R	
	102	null	小灘 拓矢	青山学院大学ロボプロジェクト	R	R	R			R	
	104	スワロー	坪 真南未	職業能力開発総合大学校ロボット部	R	R	R			R	
	107	流風	服部 太亮	東京都市大学 機親会学生会	R	R	R			R	

MM2017 ロボトレース競技 予選 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3			記録	備考
	113	Nazo-Ru	太田 智也	渋谷教育学園幕張中学校電気部	R	R				R	
	117	スカイレイカー2型	いとうひさし		R	R				R	
	118	Discovery_01	長内 幹雄		R	R	R			R	
	119	Bonita	松谷 麻美		R					R	
	159	Gatapro	田中 洋輔	新潟コンピュータ専門学校	R	R	R			R	
	175	Architect 2	佐藤 慶明	アニキと愉快的仲間たち						R	
	2	ホヘイ	今野 優作	芝浦工業大学 SRDC						棄権	
	4	オオフチ__2号	大淵 陽	芝浦工業大学 SRDC						棄権	
	8	y_1	横井 宏昭	芝浦工業大学 SRDC						棄権	
	10	Phoenix	湯口 亮太	芝浦工業大学 SRDC						棄権	
	14	くぼったー	久保田 達哉	芝浦工業大学 SRDC						棄権	
	16	D.M.R	西 拓哉	芝浦工業大学 SRDC						棄権	
	19	エレクトリカルコミュニケーション	藤盛 佑成	芝浦工業大学 SRDC						棄権	
	20	PIRO	CARLOS RUEDA	CON CIENCIA						棄権	
	21	Aqua	Nicolas Geovanny Nino Nino	Con Ciencia Col						棄権	
	22	Aqua Col	Sebastian Camilo Nino Nino	Con Ciencia Col						棄権	
	25	SOM-SIN	thanapoom pumee	E-12 ROBOTCLUB KMITL						棄権	
	27	ユニバーサルキットType-R	鈴木 秀和	東京工芸大学からくり工房						棄権	
	46	ドリームキャスト	狩野 大輔	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会						棄権	
	49	川越のアヴェンジャー	高野 柗真	東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会						棄権	
	61	Henriette	中村 亮太	立命館大学ロボット技術研究会						棄権	
	62	—	久木野 詩織	立命館大学ロボット技術研究会						棄権	
	69	風	片山 裕太	立命館大学ロボット技術研究会						棄権	
	72	March Hare	鹿野 貴裕	立命館大学ロボット技術研究会						棄権	
	73	PrimaryT	三ツ木 知愛	電気通信大学ロボメカ工房						棄権	
	85	test	松岡 昂輝	福井大学 からくり工房I.Sys						棄権	
	90	試験体219	長田 理希	福井大学 からくり工房I.Sys						棄権	

MM2017 ロボトレース競技 予選 結果一覧

順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3			記録	備考
	95	カシワード	増田 卓己	東京電機大学ロボット研究会部						棄権	
	101	トレーサーさがみ	並木 達郎	青山学院大学						棄権	
	106	Swordfish type ZERO	前田 優	湘南工科大学 ロボット同好会						棄権	
	108	秋月	西川 亮	東京都市大学 機親会学生会						棄権	
	109	進	金井 大樹	東京都市大学 機親会学生会						棄権	
	110	halows	田邊 宥大	東京農工大学ロボット研究会R.U.R						棄権	
	111	手巻き寿司	瀧澤 七五杜	日本工業大学 マイコンコンピュータ研究部						棄権	
	116	紫雲	大日方裕也 / 喜田扇太郎 / 高崎創							棄権	
	120	シリコン・スピリット(零号機)	松田 正裕							棄権	
	133	ブラック	小澤 等							棄権	
	144	ITimpulse	石川 達也	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部						棄権	
	149	ウォンカチョコ	宮岡 渉太	埼玉県立狭山工業高等学校						棄権	
	150	ピンク	小野 安慈	埼玉県立狭山工業高等学校						棄権	
	167	Antares	横山 浩一郎	電気通信大学ロボメカ工房OB						棄権	
	170	烈華 肆	市野塚 朝	電通大口ロボメカ工房OB						棄権	

MM2017 ロボトレース競技 決勝 結果一覧

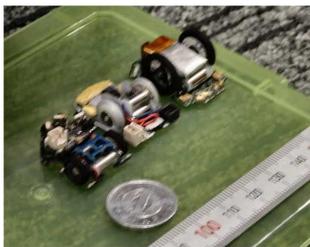
順位	出走番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3			記録	備考
1	36	RS-100	遠藤 隆記	極東技術結社	00:19.282	R	00:14.301			00:14.301	
2	35	Cartis04.5	平井 雅尊	アニキと愉快的な仲間たち	00:20.686	00:14.914	00:14.377			00:14.377	
3	34	Ning3	Ng Beng Kiat	Ngee Ann Polytechnic	00:34.388	00:15.412	00:14.788			00:14.788	
4	33	TE-RT	大日向 拓実		00:25.917	00:16.312	00:15.430			00:15.430	
5	32	Leo-blue	Darryl Chua Wee Joon	Institute of Technical Education	00:25.740	00:15.798	00:15.574			00:15.574	
6	24	Whitechip 7	落合 誠治		00:42.364	00:16.740	00:15.653			00:15.653	
7	30	Diligent-4	meng weilin	Institute of Technical Education	00:25.213	00:16.565	00:16.590			00:16.565	
8	15	寿限無改	森田 瞭平	京都大学機械研究会	00:34.934	00:20.488	00:18.565			00:18.565	
9	25	Super LiZ	Li Gengwei / Zheng Hailing	Ngee Ann Polytechnic	00:33.839	R	00:18.910			00:18.910	
10	22	Du-Lin-Car	Li,Yu-Ming/Lin,Pen-I	Lunghwa University of Science and Technology	00:30.245	00:19.257	R			00:19.257	
11	19	黒炎	赤尾 健太	福井大学 からくり工房I.Sys	00:30.441	00:19.426	R			00:19.426	
12	17	Shirley-trial	松林 友大	電気通信大学ロボメカ工房	00:32.370	00:19.902	R			00:19.902	
13	23	NewNsBuild	野村 慎之介		00:30.679	R	00:20.285			00:20.285	
14	21	himiko	山本 太清	千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科	00:32.546	00:20.315	R			00:20.315	
15	7	Joker+α	高柳 智	からくり工房A:Mac	00:28.282	00:20.775	R			00:20.775	
16	16	Trilobyte	梅本 篤		00:31.821	00:22.060	00:21.342			00:21.342	
17	11	Sparrow	長尾 晃一朗	福井大学 からくり工房I.Sys	00:30.463	00:22.905	00:22.432			00:22.432	
18	9	天秤20	畠山 和昭	埼玉県立新座総合技術高校	00:23.915	R	00:23.145			00:23.145	
19	20	シルバーフレーム天	内藤 修太郎	新潟コンピュータ専門学校	00:24.190	R	R			00:24.190	
20	4	smiley	松本 修尚	電気通信大学ロボメカ工房	00:39.404	00:25.962	00:25.036			00:25.036	
21	26	Teatable V3	Wu,Zhao-Yi/Hung,Jui-Hung	Lunghwa University of Science and Technology	00:25.869	R	R			00:25.869	
22	29	Pico	Liou,Fong-Chun	SHA YANG YE	00:26.108	R	R			00:26.108	
23	27	Shine	Li,ShengHsiang/Li,JunGuang	Lunghwa University of Science and Technology	00:26.940	R	R			00:26.940	
24	12	St-Jerry	Carlos Daniel Perez Valenzuela	Instituto Tecnológico Superior de Poza Rica	R	R	00:27.758			00:27.758	
25	2	CC-Tom	Jose Israel Ortiz Hernandez	Instituto Tecnológico Superior de Poza Rica	00:28.729	R	R			00:28.729	
26	31	Calibrate	Muhammad Idris	Institute of Technical Education	00:29.768	R	R			00:29.768	
27	3	ヘルニア	吉永 大輝	埼玉県立新座総合技術高校	00:30.207	R	R			00:30.207	

MM2017 ロボトレース競技 決勝 結果一覧

順位	出走 番号	ロボット名	操作者	所属	TRY1	TRY2	TRY3			記録	備考
28	28	Exelion	山田 真	福井大学 からくり工房I.Sys	00:30.938	R	R			00:30.938	
29	5	preVice1.5	岸田 貴光	電気通信大学ロボメカ工房OB	00:33.626	R	R			00:33.626	
30	10	NAME	LI WEINAN & ZHANG TONGTONG	Ngee Ann Polytechnic	00:34.968	R	R			00:34.968	
31	6	FRAGILE017RT	河野 純也		R	00:35.568	R			00:35.568	
32	13	RE-CREA+E	武市 英之	福井大学 からくり工房I.Sys	00:36.331	R	R			00:36.331	
	1	熱川	沖野 友亮	立命館大学ロボット技術研究会	R					R	
	8	Ombretto	黒澤 舞	埼玉県立新座総合技術高等学校電子機械部	R	R	R			R	
	14	FK-Hughes	Joan Aaron Roman Aparicio	Instituto Tecnológico Superior de Poza Rica	R	R				R	
	18	牛井波乗り	内野 愛	埼玉県立狭山工業高等学校	R	R	R			R	

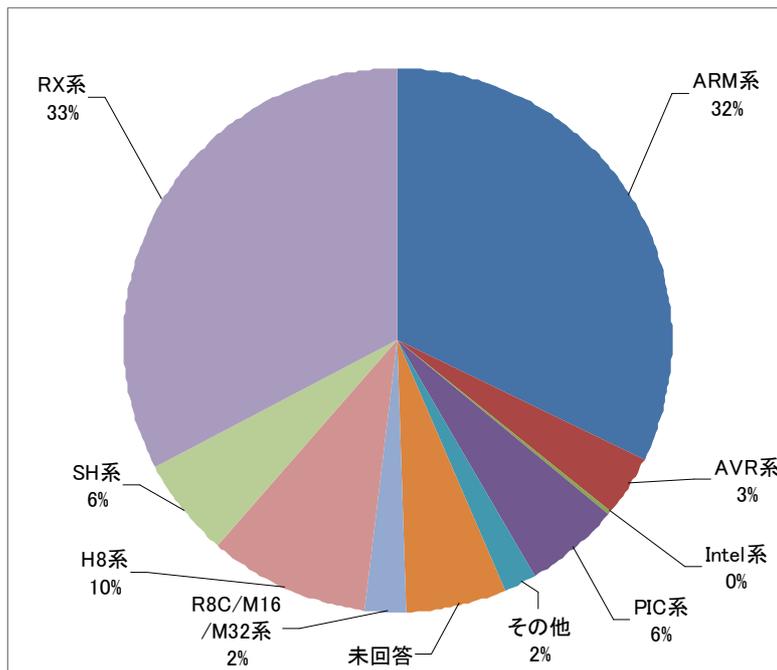
参加ロボット

テクニカルデータ



●ロボットの主な仕様の集計

使用 CPU



走行に使用するモータ	台数
DC モータ	270
ステッピングモータ	131
ブラシレスモータ	2

使用しているバッテリー

Lipo	LiFe	NiMH	NiCd	その他
364	2	10	13	15

使用しているセンサ（複数回答）

赤外線	可視光	ジャイロ	エンコーダ
341	44	179	183

ロボットの操舵機構

左右 2 輪	左右 4 輪	左右 8 輪	ステアリング式
223	64	1	11

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
HX01	ユニバーサルキットType-H(ユニバーサルキット ハーフサイズタイプ) 鈴木 秀和 東京工芸大学からくり工房	メカ:1週間 /オリジナル設計機体 電気:1週間 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:1週間	H8系 /Renesas H8-3694 20[MHz] /32[kB] / 2[kB] /	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/360[mAh]/ Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Oriental Motor SLA7073MPRT / SanKen その他1無し/その他2無し	可視光センサ:3 [個] / WZ-000, ST-1KL3 // 赤色	2輪 直径26mm 幅8mm 補助輪なし	100x80x100[mm] 300[g] 左右(2輪)速度差方式	Best Technology 開発ソフト	足立法
HX02	ff(フォルテッシモ) 大城 豪志 東京工芸大学からくり工房	メカ:1ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:2年間	H8系 /Renesas 3694F 20[MHz] /32[kB] / 2[kB] /	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/300[mAh]/ Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ORIENTALMOTOR PKP213U05A VEXTA EIC4311 その他1無し/その他2無し	可視光センサ:3 [個] / 発光素子: WZ000 受光素子: ST-1KI3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤	2輪 直径15mm 幅8mm 補助輪なし	100x60x85[mm] 850[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC	足立法
HX03	ロング16号機(ロングジュウロクゴウキ) 小峰 直樹	メカ:半年 /オリジナル設計機体 電気:半年 /オリジナルプリント基板 ソフト:2か月	RX系 /Renesas RX71M 240[MHz] /2[MB] / 552[kB] / 64[kB]	LiPo/ 1 [セルor本]/3.7[V]/70[mAh]/Indoor Airplane World CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MK06-4.5 DRV8838 (TI) その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / SEP8705+LTR4206 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / STMicroelectronics LSM6DS3 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AMS AS5047P / 磁気式 /	2輪 直径13.5mm 幅3.5mm 補助輪なし	41x37x13.5[mm] 0[g] 左右(2輪)速度差方式 3m/s・0.495m/s?・ 6.86m/s/s?	RENESAS 開発ソフト EAGLE, Fusion360	足立法
HX04	mm-8b(エムエムエイトビー) 山下 伸逸	メカ:1年 /オリジナル設計機体 電気:1年 /オリジナルプリント基板 ソフト:1年	その他 /Xilinx FPGA (オリジナル設計CPU) sr-cpu 60[MHz] / / 128[MB] / 1[GB]	LiPo/ 1 [セルor本]/3.7[V]/300[mAh]/不明 (aitendo) CPU関係と共用	不明 (aitendo) 2 [個] / 自作 DRV8839 TI x3 その他1無し/その他2無し	CCDセンサ:1 [個] / OmniVision OV5647 / 画像から壁を検出 1/4" 5Mpixel CMOS ジャイロセンサ:1 [個] / STmicro LSM330D / デジタル値出力型 /	2輪 直径18mm 幅4mm 補助輪なし	57x37x55[mm] 34[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC fusion360, eagle, KitMill-Qt100	足立法
HX05	Vert(ヴェール) 田所 祐一 東京工業大学ロボット技術研究会Cheese	メカ:2ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:1ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:1週間	ARM系 /STmicro STM32F411CEU6 100[MHz] / 512[kB] / 128[kB] /	LiPo/ 1 [セルor本]/3.7[V]/50[mAh]/TU RNIGY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 (7mm x 10mm) Texas Instruments DRV8835 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:5 [個] / 自作 (VSMB2943SLX01,VEMD2023SLX01) / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:2 [個] / Invensense ICM-20602 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / MTL MES-6-500PC / 光学式 /	2輪 直径12.4mm 幅3mm 補助輪なし	38x24x54[mm] 11[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC Onshape, KiCad	A* Search
HX06	KERISE v3(ケリス ブイスリー) 大貫 椋太郎 東京工業大学ロボット技術研究会Cheese	メカ:3か月 /オリジナル設計機体 電気:3か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:6か月	その他 /Espressif Systems ESP32 240[MHz] /4[MB] / 520[kB] /	LiPo/ 1 [セルor本]/3.8[V]/100[mAh]/不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 DRV8835 吸引 DCモータ 1 [個] / 不明 その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / VEMD2020X01 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:1 [個] / AS5145AB / 磁気式 /	4輪 直径13.4mm 幅3.5mm 補助輪なし	45x37x20[mm] 16.3[g] 左右(4輪)速度差方式	GCC Fusion360, KiCad	足立法
HX07	HM-2017(エッチエムニセンジュウナナ) 西崎 伸吾 厚木ロボット研究会	メカ:3ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:3ヶ月	RX系 /Renesas RX631 96[MHz] /256[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/320[mAh]/Hyperion CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / 多摩川精機 TS3636N2 DRV8834 TI製 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / LBR-127HLD / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径39mm 幅6mm 補助輪なし	65x60x70[mm] 250[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト FUSION360 / DesignSparkMechanical / Eagle / KiCAD	足立法
HX08	ST-Mouse42(エステーマウスフォーティーツー) 山口 亨一 埼玉県立新座総合技術高校	メカ:2週間 /オリジナル設計機体 電気:2か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:3か月	RX系 /Renesas RX220 32[MHz] /256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/240[mAh]/HYPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / (株)オリエンタルモータ,PKP242D23A2 TB67S109A その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:3 [個] / NJL7112B / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径48.5mm 幅5mm 補助輪なし	82x70x83[mm] 330[g] 左右(2輪)速度差方式 1.6m/s・0.27m/s・2m/s/s	RENESAS 開発ソフト 鍋 CAD,KICAD	足立法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
HX09	Sandwich(サンドイッチ) 島山 和昭 埼玉県立新座総合技術高校	メカ:1日 /オリジナル設計機体 電気:3日 /ユニバーサル基板 ソフト:数か月	RX系 /Renesas R5F52206BDFM 20[MHz] /256[kB] / 16[kB] /	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/240[mAh]/ HYPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Orientalmotor PKP213D05A その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:3 [個] / TPS-601A / 距 離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径25mm 幅3mm 補助輪なし	65x55x75[mm] 185[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
HX10	東北マウス爽(トウホクマウス 爽) 菅原 昌弥 ロボコンやっべし	メカ:3か月 /オリジナル設計機体 電気:3か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:4年	RX系 /Renesas R5F562T 96[MHz] /256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/320[mAh]/ Hypeion CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / KH39EM2-801 SLA7077MR その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / SFH487、SFH309FA / 距離センサ(反 射光量をAD変換) /	2輪 直径48mm 幅7mm 補助輪なし	80x50x80[mm] 340[g]	RENESAS 開発ソフト BSch、PC BE	足立法
HX11	流星号(リュウセイゴウ) 大道寺 重俊 フロントビジョン	メカ:2016年 /オリジナル設計機体 電気:2016年 /オリジナルプリント基 板 ソフト:2017年	RX系 /Renesas R X631 96[MHz] /2[MB] / 128[kB] /	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/210[mAh]/S TL CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MK06- 4.5 TEXAS DRV8837 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:6 [個] / AVAGO HSDL- 9100 / 距離センサ(反射光量をAD変換)/ ジャイロセンサ:1 [個] / Invensense MPU-9250 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / ams AS5047P / 磁 気式 /	2輪 直径 13.5mm 幅5mm 補助輪なし	55x35x14[mm] 26[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト VectorWor ks	足立法
HX12	Pantaloni Rossi(パンタローニ ロッソ) 藤井 将貴 新潟コンピュータ専門学校	メカ:2年 /グループの標準設計機体 、キット、その他 電気:2年 /キット、その他 ソフト:1年	RX系 /Renesas RX62T 12[MHz] /128[kB] / 16[kB] / 128[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/120[mAh]/ HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / シャープ / 距離 センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / STマイクロ / デ ジタル値出力型 /	2輪 直径25mm 幅7mm 補助輪なし	65x61x32[mm] 80[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
HX13	Sail号(セイルゴウ) 和田 国土 新潟コンピュータ専門学校	メカ:2年 /グループの標準設計機体 、キット、その他 電気:2年 /キット、その他 ソフト:1年	RX系 /Renesas RX62T 12[MHz] /128[kB] / 16[kB] / 128[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/120[mAh]/ ハイベリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / シャープ / 距離 センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / STマイクロ / デ ジタル値出力型 /	4輪 直径10mm 幅3mm 補助輪なし	65x50x40[mm] 80[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
HX14	まえけんマウス2(マエケンマウ ス2) 前田 賢太郎 株式会社アールティ	メカ:1か月 /オリジナル設計機体 電気:2か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:1か月	RX系 /Renesas R5F5631PDDFL 96[MHz] /512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/110[mAh]/ わからない CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / DIDE L MK06-4.5 DRV8838 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / LBR-127 / 距離 センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ICM20648 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5050a / 磁気式 /	2輪 直径13mm 幅3mm 補助輪なし	53x39x12.4[mm] 17[g] 2m/s・0.4m/s・4m/s/s	RENESAS 開発ソフト KiCAD,FUS ION360	足立法
HX15	SatoMouse2017(サトウマウス ニセンジュウナナ) 佐藤 一成 SRDC Next	メカ:2か月 /オリジナル設計機体 電気:2か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:2か月	ARM系 /STmicro STM32F411CEU6 40[MHz] /512[kB] / 128[kB] / 512[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/70[mAh]/イ ンドアエアプレーン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Didel DRV8836 Texas Instruments 吸引。DCモータ 1 [個] / Didel その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / LTR-4206 / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / STmicro / デジ タル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / MPS / 磁気式 / その他:1 [個] / STmicro / 加速度セン サ。ジャイロのICに含む。	4輪 直径12mm 幅3.5mm 補助輪なし	50x38x28[mm] 11.23[g] 左右(2輪)速度差方式	SW4STM32 Fusion360 、DesignSp ark PCB	足立法
HX16	trane(トレーネ) 須賀 裕文	メカ:3か月 /オリジナル設計機体 電気:3か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:9か月	RX系 /Renesas RX631 48[MHz] /512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/70[mAh]/不 明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MK06 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / LTR4206 / 距離 センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-9250 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / RM08 / 磁気式 /	2輪 直径14mm 幅2mm 補助輪なし	58x40x14[mm] 15[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
HX17	spangle(スパンコール) 徳永 弦久	メカ:6ヶ月 /グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:6ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:6ヶ月	RX系 /Renesas RX631 96[MHz] /256[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/70[mAh]/不 明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / LY3200ALH その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / T.D.B / 距離セン サ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / LY3200ALH / A D変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / 7S-200-2MC-50- 00E / 光学式 /	2輪 直径12mm 幅3.5mm 補助輪なし	57x38.5x18[mm] 15.6[g]	RENESAS 開発ソフト 基板 CAD:PCBE 機械 CAD:jww	足立法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モーター系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
HX18	うたがやん.half2(ウタカヤンドットハーフトゥー) 宇田川 博樹 法政大学電気研究会OB	メカ:1か月 /オリジナル設計機体 電気:4か月くらい /オリジナルプリント基板 ソフト:6か月以上継続中	RX系 /Renesas RX631 100[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/70[mAh]/不 明 CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / PM10S-020 TB6608, TOSHIBA その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / OP265AD + LTR-4206 / 距離センサ(反射光量を AD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ly3200alh / AD 変換して取込む /	2輪 直径 17.5mm 幅3mm 補助輪なし	60x38x20[mm] 28[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Kicad, 鍋 CAD	足立法
HX19	Jade(ジェイド) 中島 瑞 ロボメカ工房OB	メカ:1週間 /オリジナル設計機体 電気:1週間 /オリジナルプリント基板 ソフト:2週間	ARM系 /STmicro STM32F411 100[MHz] / 512[kB] / 128[kB] /	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/70[mAh]/不 明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Didel Mk-06 drv8835 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / LTR4206 + SEP8705 / 距離センサ(反射光量をAD 変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / 自作光学式 / 光学 式 /	2輪 直径 13.5mm 幅3.5mm 補助輪なし	60x40x15[mm] 15[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC KiCAD	足立法
HX20	Polaris(ポラリス) 横山 浩一郎 電気通信大学ロボメカ工房 OB	メカ:2週間 /グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:2週間 /オリジナルプリント基板 ソフト:2週間	ARM系 /STmicro STM32F413CHU6 100[MHz] / 1.5[MB] / 320[kB] /	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/110[mAh]/In door air plane CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MK07- 1.7 DRV8833 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / LTR-4206E / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / AS5045H / 磁気式 /	2輪 直径16mm 幅5mm 補助輪なし	50x40x20[mm] 20[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC	A*探索
HX21	sugentem_n_52(スジェンテムエ ヌゴジュウニ) 川瀬 廣明 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:2ヶ月 /グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:6ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:2か月	RX系 /Renesas RX631 100[MHz] / 384[kB] / 128[kB] /	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/120[mAh]/H yperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MK06- 10 DRV8836 吸引 DCモータ 1 [個] / MK04S-24 その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / LTR-4206E / 距 離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径 13.35mm 幅4.1mm 補助輪なし	52x44x22[mm] 17[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト FUSION36 0, KiCad	足立法
HX22	Merces Code(メルセス・コード) 長野 恵典 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:1ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:1ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:3ヶ月	RX系 /Renesas RX631 100[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 64[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/50[mAh]/不 明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / didel DRV8836(Texas Instruments) その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / Lite-On / 距離 センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:2 [個] / MPU6500 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / EE-SY199 / 光学式 /	4輪 直径13mm 幅3.5mm 補助輪なし	70x40x15[mm] 11[g]	RENESAS 開発ソフト Inventor, eagle	足立法
HX23	半錦参式(ハンニシキサンシキ) 寺崎 清 アニキと愉快的仲間たち	メカ:1ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:1ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:3ヶ月	ARM系 /STmicro STM32F103RF 64[MHz] /512[kB] / 96[kB] /	LiPo/ 2 [セルor 本]/3.7[V]/70[mAh]/Hy peryon CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / DIDE L その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / OSRAM / 距離 センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / LRY3200 / AD 変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / MES-500 / 光学式 /	2輪 直径13mm 幅3mm 補助輪なし	60x38x13[mm] 16[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC EAGLE	求心法
HX24	ぶーちん号ぶち2(ブーチンゴ ウブチニ) 鱒淵 祥司 アニキと愉快的仲間たち	メカ:2か月 /オリジナル設計機体 電気:2か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:2か月	ARM系 /STmicro STM32F413CGU6 64[MHz] /1[MB] / 320[kB] /	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/20[mAh]/Fu lRiver CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 DRV8836 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / OPV322 & SD2420 / 距離センサ(反射光量をAD 変換) / 4つのセンサを一つのオペア ンプで増幅している。 ジャイロセンサ:1 [個] / ICM-20601 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / TSV630 / 光学式 / 自作の光学式エンコーダ。A相しかない 。 その他:1 [個] / タッチセンサ / 入カイン ターフェース用。	2輪 直径 13.7mm 幅2mm 補助輪なし	30x20x13.7[mm] 3.7[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC SakraCad, KiCad	足立法
HX25	猿武(バクニ) 伊藤 義宏 からくり工房A:Mac	メカ: / 電気: / ソフト: /	/ [MHz] / / /	/ [セルor本]/[V]/ [mAh]/ / [セルor本]/[V]/ [mAh]/	0 [個] / その他1無し/その他2無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]		未回答
HX26	ExtraICE3(エクストラアイス リー) 飯田 一輝 からくり工房A:Mac	メカ:2か月 /オリジナル設計機体 電気:3か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:12か月	RX系 /Renesas R5F5631PDDFL 48[MHz] /512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/20[mAh]/Fu lRiver CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / DIDE L MK04S-10 DRV8836 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / Lite-On LTR- 4206E / 距離センサ(反射光量をAD変 換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ICM-20608-G / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / 自作 / 光学式 /	2輪 直径13mm 幅3mm 補助輪なし	32x50x13[mm] 5.1[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト VISIO, Design Spark Mechanical KiCad	求心法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
HX27	Scarlet(スカーレット) 赤尾 健太 福井大学 からくり工房I.Sys	メカ:1週間 /オリジナル設計機体 電気:1週間 /オリジナルプリント基板 ソフト:1ヶ月	RX系 /Renesas RX631 100[MHz] /2[GB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/70[mAh]/hy perion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / mk06- 4.5Ω SRV8835 吸引用 DCモータ 1 [個] / mk04 その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / 不明 / 距離セン サ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / mpu6500 / デジ タル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5047 / 磁気式 /	4輪 直径13mm 幅2mm 補助輪なし	50x38x20[mm] 17.3[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト fusion360 eagle	足立法
HX28	Thrush(スラッシュ) 岸本 匠 福井大学 からくり工房I.Sys	メカ:3ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:3ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:1年	RX系 /Renesas RX631 50[MHz] /512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/70[mAh]/ZI PPY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / DIDE L DRV8836 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / OSI5FU3A11C+ LTR-4206E / 距離センサ(反射光量を AD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5147 / 磁気式 /	4輪 直径 12.5mm 幅3.5mm 補助輪なし	62x38x12.5[mm] 11.5[g] 3.5m/s・0.9m/s・12m/s/s	RENESAS 開発ソフト DesignSpar kMechanic al, EAGLE	足立法
HX29	Areion(アレイオン) 山田 真 福井大学 からくり工房I.Sys	メカ:9か月 /オリジナル設計機体 電気:9か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:4ヶ月	RX系 /Renesas RX631 98[MHz] /512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/70[mAh]/Hy perion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MK07- 1.7 DRV8835 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / OSI5FU3A11C(発光)、LTR-4206E(受光) / 距離セン サ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense、MPU6500 / デジタル値出 力型 / エンコーダ:2 [個] / ネミコン、7S-400 -2MC / 光学式 /	2輪 直径 17.6mm 幅3mm 補助輪なし	50x35x17.6[mm] 18[g]	RENESAS 開発ソフト PCBE、Fu sion360	足立法
HX30	PAG(β)(ピーエージー) 山下 浩平 京都大学機械研究会	メカ:1週間 /オリジナル設計機体 電気:1週間 /オリジナルプリント基板 ソフト:2ヶ月	ARM系 /STmicro STM32F405RGT6 84[MHz] /1[MB] / 192[kB] /	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/50[mAh]/Ind oor Airpolane World CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Didel DRV8835(Texas Instruments) その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / OSI5FU3A11C & LTR-4206E / 距離センサ(反射光量を AD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU9250(TDK(旧Invensense)) / デジ タル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5050A(ams) / 磁 気式 /	2輪 直径12mm 幅3.5mm 補助輪なし	63x39x30[mm] 13[g] 左右(2輪)速度差方式 3m/s・0.7~0.95m/s・10m/s/s	GCC Fusion 360, kicad	足立法
HX31	Hound(ハウンド) 山田 仰 京都大学機械研究会	メカ:1 /オリジナル設計機体 電気:1 /オリジナルプリント基板 ソフト:3	ARM系 /STmicro stm32f405 168[MHz] / 100[kB] / 120[kB] / 512[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/50[mAh]/ad afruit CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / mk06.4.5 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / TR-4206E / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / as5040 / /	2輪 直径40mm 幅5mm 補助輪なし	60x50x20[mm] 20[g] 1m/s・0.35m/s・2m/s/s	eclipses kicad	足立法
HX32	Gabriel_mini(English) Alan Low Kay Boon Institute of Technical Education	メカ:2 months /オリジナル設計機体 電気:2 months /オリジナルプリント 基板 ソフト:2 months	ARM系 /Renesas H8S2633R 25[MHz] /128[kB] / 128[kB] / 256[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/20[mAh]/Un icell CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber Faulhaber その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:6 [個] / Toas / 距離セン サ(反射光量をAD変換) / A/D conversion ジャイロセンサ:1 [個] / Toas / AD変換 して取込む / エンコーダ:1 [個] / Toas / 磁気式 / Magnetic	4輪 直径12mm 幅5mm 補助輪なし	53x35x12[mm] 18[g] 左右(4輪)速度差方式 2.7m/s・1.93m/s・6.2m/s/s	keil Eagle	Floodfill
HX33	mini-drago(English) Darryl Chua Wee Joon Institute of technical education	メカ:2 months /オリジナル設計機体 電気:2 months /オリジナルプリント 基板 ソフト:2 months	ARM系 /Renesas H8S2633R 25[MHz] /128[kB] / 128[kB] / 128[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/20[mAh]/Un icell CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber Faulhaber その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:6 [個] / Toas / 距離セン サ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / Toas / AD変換 して取込む / エンコーダ:1 [個] / Toas / 磁気式 /	2輪 直径12mm 幅5mm 補助輪なし	53x35x12[mm] 18[g] 左右(2輪)速度差方式 2.6m/s・1.95m/s・6.3m/s/s	keil Eagle	Floodfill
HX34	Mini-Calibrate(English) Muhammad Idris Institute of Technical Education	メカ:2 months /オリジナル設計機体 電気:2 months /オリジナルプリント 基板 ソフト:2 months	ARM系 /Renesas H8S2633R 25[MHz] /128[kB] / 128[kB] / 128[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/20[mAh]/Un icell CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber Faulhaber その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:6 [個] / Toas / 距離セン サ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / Toas / AD変換 して取込む / エンコーダ:1 [個] / Toas / 磁気式 /	2輪 直径12mm 幅5mm 補助輪なし	53x35x12[mm] 18[g] 左右(2輪)速度差方式 3.5m/s・3m/s・9m/s/s	keil Eagle	floodfill

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
HX35	鯉住(コイズミ) 小泉 大嘉志 東京理科大学 Mice	メカ:3か月 /オリジナル設計機体 電気:3か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:1年	ARM系 /STmicro STM32F405RG 168[MHz] / 1.024[MB] / 192[kB] / 1.024[MB]	LiPo/1 [セルor 本]/3.3[V]/50[mAh]/不 明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MK06 DRV8833 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:5 [個] / LTR-4206E, SFH 309 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6000 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5147 / 磁気式 /	2輪 直径15mm 幅3mm 補助輪なし	60x40x50[mm] 16[g] 左右(2輪)速度差方式 0.25m/s・0.25m/s・3m/s/s	System Workbench for STM32 Eagle	足立法
HX36	neu(ノイ) 大嶽 結衣 東京理科大学 Mice	メカ:3か月 /オリジナル設計機体 電気:2か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:4か月	RX系 /Renesas Rx62T 100[MHz] / 256[kB] / 272[kB] / 32[kB]	LiPo/3 [セルor 本]/11.1[V]/240[mAh]/ Hyperion CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / PKP213U05A TB67S149 TOSHIBA その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:7 [個] / ST-1KL3A / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6000 / デ ジタル値出力型 / その他:1 [個] / MPU6000 / 加速度セン サ ジャイロと共通	2輪 直径16mm 幅4mm 補助輪なし	60x50x55[mm] 142[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Eagle Fusion360	足立法
HX37	鱈(イカル) 谷口 野歩 東京理科大学 Mice	メカ:6ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:6ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:4ヶ月	ARM系 /STmicro STM32F412CE 100[MHz] /1[MB] / 256[kB] / 2[kB]	LiPo/1 [セルor 本]/3.7[V]/50[mAh]/Ind oor Airpolane World CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / didel MK04S-10 Texas Instruments DRV8835 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:5 [個] / TT Electronics OP224・OP644SL / 距離センサ(反射光 量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / STmicro LSM6DS3TR / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / ams AS5147P / 磁 気式 /	2輪 直径10mm 幅2mm 補助輪なし	29x19.2x19[mm] 5.3[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC Inventor, KiCad	足立法
HX38	シン・ウムオ(シン・ウムオ) 寶澤 駿 東京理科大学 Mice	メカ:4ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:4ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:4ヶ月	RX系 /Renesas Rx631 100[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo/1 [セルor 本]/3.7[V]/70[mAh]/Fli ngStar CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / mk-06 DRV8835 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:5 [個] / OSRAM, SFH309FA / 距離センサ(反 射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense、ICM20602 / デジタル値出 力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5147P / 磁気式 /	2輪 直径13mm 幅3.5mm 補助輪なし	55x30x13[mm] 17.0[g] 2.8m/s・0.8m/s・13m/s/s	RENESAS 開発ソフト Inventor,Ki Cad	オリジナ ル
HX39	斑猫(ハンミョウ) 中瀬 優 Mice OB	メカ:1ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:2ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:数年	RX系 /Renesas Rx631 96[MHz] /512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo/1 [セルor 本]/3.7[V]/50[mAh]/不 明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 Φ4 MK04S-10 Texas Instruments DRV8835 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / OSRAM SFH4045N+SFH3015FA / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / S-5724JCBH1- 14T1U / 磁気式 / ホールICを使用した 自作エンコーダ	2輪 直径8mm 幅2mm 補助輪なし	25x19x15[mm] 5.0[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト 銅 CAD、KiCA D	足立法
HX40	Sylphy2(シルフィー ツー) 古川 大貴 Mice Busters	メカ:3ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:2ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:2ヶ月	RX系 /Renesas Rx631 96[MHz] /512[kB] / 128[kB] / 32[kB]	LiPo/1 [セルor 本]/3.7[V]/70[mAh]/Hy perion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / DIDEL DRV8836 ステアリング DCモータ 1 [個] / 千石電商 その他2無し	赤外線センサ:6 [個] / LTR-4206 / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-6500 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5145B / 磁気式 /	2輪 直径13mm 幅3.5mm 2輪 直径13mm 幅3.5mm	68x37x13[mm] 20[g]	RENESAS 開発ソフト Kicad, Inve ntor	足立法
HX41	BlueFalcon(ブルーファルコン) 平松 直人 Mice Busters	メカ:1か月 /オリジナル設計機体 電気:1か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:2週間	RX系 /Renesas Rx71M 240[MHz] /4[MB] / 512[kB] / 64[kB]	LiPo/1 [セルor 本]/3.7[V]/70[mAh]/Hy perion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / mk06 drv8838 吸引ファン用 DCモータ 1 [個] / その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / LTR-209 / 距離 センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ICM-20602 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5147P / 磁気式 / ペアリングの中に磁石を埋め込んで ます	4輪 直径13mm 幅5.5mm 補助輪なし	52x27x30[mm] 16[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト DesignSpar kMechanic al eagle	足立法
HX42	しゅべるま〜じゅにあぶいつ ー(シュベルマーブイツー) 今井 康博 Mice busters	メカ:1ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:1ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:3ヶ月	RX系 /Renesas Rx631 96[MHz] /512[kB] / 64[kB] /	LiPo/1 [セルor 本]/3.7[V]/80[mAh]/不 明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / DIDEL DRV8835 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / LTR4206E / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5147P / 磁気式 / 自作	4輪 直径13mm 幅4mm 補助輪なし	50x38x15[mm] 15[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法 の改良 手法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
HX43	Que(キュー) 竹本 裕太 Mice Busters	メカ:半年 /オリジナル設計機体 電気:半年 /オリジナルプリント基板 ソフト:半年	RX系 /Renesas RX62T 96[MHz] /256[kB] / 16[kB] /32[kB]	LiPo/2 [セルor 本]/7.4[V]/130[mAh]/H yperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 吸引 DCモータ 1 [個] / 不 明 その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH4550+TPS601 // ジャイロセンサ:1 [個] / ADXRS610 // エンコーダ:2 [個] / MES-6 //	2輪 直径15mm 幅5mm 補助輪なし	62x43x30[mm] 35[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
HX44	MS2017(エムエスニセンジュウ ナナ) 森永 英一郎 チーム森永	メカ:34年 /オリジナル設計機体 電気:34年 /ユニバーサル基板(オリ ジナル設計) ソフト:34年	ARM系 /STmicro STM32F413 100[MHz] / 1.024[GB] / 320[kB] /	LiPo/1 [セルor 本]/3.7[V]/30[mAh]/不 明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 不明 吸引 DCモータ 1 [個] / 不 明 その他2無し	可視光センサ:3 [個] / 不明 / 距離セン サ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / 不明 / デジタル 値出力型 / エンコーダ:2 [個] / 不明 //	4輪 直径18mm 幅3mm 補助輪なし	70x42x25[mm] 20[g] 左右(4輪)速度差方式	GCC	オリジナ ル
HX45	Ning6(English) Ng Beng Kiat Ngee Ann Polytechnic	メカ:3 months /オリジナル設計機体 電気:1 month /オリジナルプリント基 板 ソフト:2 month	ARM系 /STmicro stm32f4 64[MHz] /512[kB] / 128[kB] /	LiPo/1 [セルor 本]/3.6[V]/70[mAh] /?? ? CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / quadcopter DC motor DRV8835 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / TEFT4300 / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6000 / デ ジタル値出力型 / その他:2 [個] / ??? / wheel encoder	2輪 直径13mm 幅3mm 補助輪なし	75x40x13[mm] 12.4[g]	Eclipse Ironcad/ca dstar	modified flood search
HX46	Maneuver(マニューバ) 加藤 雄資	メカ:2ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:2週間 /オリジナルプリント基板 ソフト:5年	ARM系 /STmicro STM32F1 64[MHz] /64[kB] / 20[kB] /64[kB]	LiPo/1 [セルor 本]/3.7[V]/80[mAh]/Hy perion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / rohm / 距離セン サ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / LY3200ALH / A D変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / MES-6-500PC / 光 学式 /	2輪 直径14mm 幅3mm 補助輪なし	69x38x14[mm] 16.5[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
HX47	こじまうす12(コジマウス トウ エルウ) 小島 宏一	メカ:1ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:1ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:1ヶ月	ARM系 /STmicro STM32F411CEU 32[MHz] /512[kB] / 128[kB] /	LiPo/1 [セルor 本]/3.7[V]/20[mAh]/FU LLRIVER CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 DRV8836 (Texas Instruments) その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / OSRAM.SFH229FA / 距離センサ(反射 光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / INVENSENSE, ICM-20602 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / 自作簡易型 / 光学 式 /	2輪 直径 12.5mm 幅3.5mm 補助輪なし	68x38x12.5[mm] 5.2[g] 4m/s・1.05m/s・12m/s/s	GCC LibreCAD, KiCAD	求心法を ベースと して足立 法の考え 方を取り 入れた方 法
HX48	Fantom 2nd(ファントム セカン ド) 松井祐樹 京都大学機械研究会OB	メカ:1か月 /オリジナル設計機体 電気:1か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:1か月	ARM系 /STmicro STM32F411CEU6 40[MHz] /512[kB] / 128[kB] /	LiPo/1 [セルor 本]/3.7[V]/80[mAh]/ジ ーフォース CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / nanospider DRV8836 吸引 DCモータ 1 [個] / M412PA その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / LTR-4206 / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5050 / 磁気式 /	4輪 直径13mm 幅3.5mm 補助輪なし	52x38x20[mm] 11.5[g] 左右(4輪)速度差方式 4m/s・1.2m/s・1.5m/s/s	GCC AutoCAD,K iCAD	足立法
HX49	翠嵐(スイラン) 宇都宮 正和	メカ:- /オリジナル設計機体 電気:- /オリジナルプリント基板 ソフト:2年~	RX系 /Renesas R5F562TAEDFM 96[MHz] /256[kB] / 16[kB] /32[kB]	LiPo/1 [セルor 本]/3.7[V]/100[mAh]/ 不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 DRV8835 吸引 DCモータ 1 [個] / 不 明 その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / 東芝:TPS601A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / TDK:MPU6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / a.m.s :AS5145B / 磁気式 /	4輪 直径 13.2mm 幅3.5mm 補助輪なし	63x38x23.3[mm] 20.6[g]	RENESAS 開発ソフト 機械: JwCAD 基 板:PCBE	足立法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モーター系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
CX01	ユニバーサルキットType-C(ユニバーサルキット クラシックタイプ) 鈴木 秀和 東京工芸大学からくり工房	メカ:1週間 /オリジナル設計機体 電気:1週間 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:1週間	H8系 /Renesas H8-3694 20[MHz] /32[kB] / 2[kB] /	LiPo/ 3 [セルor本] /11.1[V] /360[mAh] / Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Oriental Motor SLA7073MPRT / SanKen その他1無し/その他2無し	可視光センサ:3 [個] / WZ-000, ST-1KL3 // 赤色	2輪 直径26mm 幅7mm 補助輪なし	100x80x70[mm] 290[g] 左右(2輪)速度差方式	Best Technology 開発ソフト	足立法
CX02	TYU 三郎・改(チュウザブロウカイ) 小川 靖夫	メカ:数週間 /オリジナル設計機体 電気:数週間 /オリジナルプリント基板 ソフト:数年	H8系 /Renesas H8/3048Fone 19.66[MHz] / 128[kB] / 512[kB] /	LiPo/ 5 [セルor本] /18.5[V] /600[mAh] / Thunderpower CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / シナノケンシ SLA7033M サンケン その他1無し/その他2無し	可視光センサ:4 [個] / OptoSupply + スタンレー / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤	2輪 直径51mm 幅5mm 補助輪なし	130x85x51[mm] 600[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト RootProC AD, Protel	左手 + 求心 法
CX03	もちもち3号(モチモチサンゴウ) 木村 威 渋谷教育学園幕張高等学校 物理部	メカ:4ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:4ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:5ヶ月	RX系 /Renesas RX631 96[MHz] /512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor本] /7.4[V] /180[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 1717-006SR TB6612FNG 吸引モーター DCモータ 1 [個] / ドローン用型番不明 その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	4輪 直径24mm 幅3.5mm 補助輪なし	100x72x38[mm] 122[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Designspar kmechanical, KiCad	足立法
CX04	tMouse3(ティーマウススリー) 竹内 聖 渋谷教育学園幕張高等学校 物理部	メカ:2週間 /オリジナル設計機体 電気:2か月 /キット、その他 ソフト:1か月	RX系 /Renesas R5F52206BDFM 32[MHz] /256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo/ 2 [セルor本] /7.4[V] /120[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / SCR2005、シチズンマイク ロ TB6612FNG、東芝 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / コーデンス、ST-1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU9250 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / MR13 / 光学式 /	2輪 直径26mm 幅8mm 補助輪なし	100x80x30[mm] 120[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Fusion360, Eagle	足立法
CX05	YamaneV4(ヤマネバージョンフォー) 山口 亨一 埼玉県立新座総合技術高校	メカ:1ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:2か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:6か月	RX系 /Renesas RX631 96[MHz] /256[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo/ 1 [セルor本] /3.7[V] /400[mAh] / スイッチサイエンス CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 並木精 密宝石(株) SCL12 DRV8835 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / NJL7112B / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6050 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / 自作 / 光学式 /	2輪 直径23mm 幅8mm 補助輪なし	98x80x32[mm] 95.7[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト 鍋 CAD, KiCAD	足立法
CX06	toyorobo(トヨロボ) 田南 吉章 東洋大学川越文化団体連合 ロボット研究会	メカ:1週間 /オリジナル設計機体 電気:1週間 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:1ヶ月	AVR系 /Atmel ATmega328 16[MHz] /32[kB] / 2[kB] / 1[kB]	LiPo/ 2 [セルor本] /7.4[V] /360[mAh] / Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ 、PKP213U05A その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / ST1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径29mm 幅8mm 補助輪なし	65x71x75[mm] 200[g] 左右(2輪)速度差方式	Arduino Fusion360	足立法
CX07	MS2017(エムエスニセンジュウナナ) 森永英一郎 チーム森永	メカ:34年 /オリジナル設計機体 電気:34年 /オリジナルプリント基板 ソフト:34年	ARM系 /Atmel STM32F413 100[MHz] / 1.024[MB] / 320[kB] /	LiPo/ 1 [セルor本] /3.7[V] /30[mAh] / 不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 吸引 DCモータ 1 [個] / 不明 その他2無し	可視光センサ:3 [個] / 不明 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / 不明 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / 不明 / 磁気式 /	4輪 直径18mm 幅3mm 補助輪なし	2080x42x25[mm] 20[g] 左右(4輪)速度差方式	GCC	オリジ ナル
CX08	雪風5.5(ユキカゼゴウテンゴ) 中島 史敬	メカ:~2013.11 /オリジナル設計機体 電気:~2013.11 /オリジナルプリント基板 ソフト:~2015.03	SH系 /Renesas SH7137 80[MHz] /256[kB] / 16[kB] / 256[kB]	LiPo/ 2 [セルor本] /7.4[V] /180[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 京商 RC飛行機用DCモーター FET(東芝 TPCP8402) + FETゲートドライバ(TI UCC27425) その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:6 [個] / TOSHIBA TPS601A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / Analog Devices, ADXRS610 / AD変換して取 込む / エンコーダ:2 [個] / マイクロテックラボラ トリー MES-6-200PC / 光学式 /	4輪 直径26mm 幅3mm 補助輪なし	103x75x26[mm] 74.5[g] 左右(4輪)速度差方式	Best Technology 開発ソフト 鍋 CAD, PCB E	足立法
CX09	OI(マルイ) 中瀬 優 Mice OB	メカ:これから /オリジナル設計機体 電気:3週間 /オリジナルプリント基板 ソフト:数年(過去流用)	RX系 /Renesas RX62T 100[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor本] /7.4[V] /70[mAh] / ハイベリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / マクソン の6 DRV8835 DCモータ 1 [個] / 中華モ ーターの7 その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH4550 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / モーターとセット / 磁気式 /	2輪 直径22mm 幅3mm 補助輪なし	78x78x20[mm] 30[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト 鍋CAD、 Eagle	足立法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
CX10	Que(キュー) 竹本 裕太 Mice Busters	メカ:半年 /オリジナル設計機体 電気:半年 /オリジナルプリント基板 ソフト:半年	RX系 /Renesas RX62T 96[MHz] /256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/130[mAh]/H yperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 吸引用 DCモータ 1 [個] / 不明 その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH4550+TPS601 // ジャイロセンサ:1 [個] / ADXRS610 // エンコーダ:2 [個] / MES-6 //	2輪 直径15mm 幅5mm 補助輪なし	62x43x30[mm] 35[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
CX11	Quanta(クアンタ) 平松 直人 Mice Busters	メカ:1か月 /オリジナル設計機体 電気:3日 /オリジナルプリント基板 ソフト:1か月	RX系 /Renesas RX71M 240[MHz] /4[MB] / 512[kB] / 64[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/11.1[V]/160[mAh]/ Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / DCX10L TB6614FNG 吸引ファン用 DCモータ 1 [個] / DCX10S その他2無し	赤外線センサ:6 [個] / ST-1KL3A / 距離 センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ICM-20689 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5147P / 磁気式 / ベアリングの中に磁石を埋め込んで ます	4輪 直径24mm 幅8.5mm 補助輪なし	100x74x37[mm] 100[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Fusion360 eagle	足立法
CX12	Sylpheed3(シルフィードスリー) 古川 大貴 Mice Busters	メカ:3ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:2ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:2ヶ月	RX系 /Renesas RX62T 96[MHz] /256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh]/H yperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Maxon TB6614FNG 吸引 ブラシレスモータ 1 [個] / HobbyKing その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / TPS601A / 距離 センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-6000 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5145B / 磁気式 /	4輪 直径23mm 幅8.5mm 補助輪なし	90x74x23[mm] 70[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Kicad, Inve ntor	足立法
CX13	しゅべるま〜(シュベルマー) 今井 康博 Mice busters	メカ:2ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:1ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:4ヶ月	RX系 /Renesas RX62T 100[MHz] / 128[kB] / 16[kB] /	LiPo/ 2 [セルor 本]/8.4[V]/180[mAh]/ ハイベリオン LiPo/ 1 [セルor 本]/4.2[V]/120[mAh]/ ハイベリオン	DCモータ 2 [個] / FAULHABER TB6614FNG 吸引ファンの駆動用 ブラ シレスモータ 1 [個] / 不明 その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / TPS601 / 距離 センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6000 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER製1717 モータに付属 / 磁気式 /	4輪 直径24mm 幅7mm 補助輪なし	100x74x30[mm] 120[g]	RENESAS 開発ソフト 鍋 CAD,EAGL E	足立法 の改良 法
CX14	黒椿(クロツバキ) 赤尾 健太 福井大学 からくり工房I.Sys	メカ:1ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:1週間 /オリジナルプリント基板 ソフト:4ヶ月	RX系 /Renesas RX631 100[MHz] /2[MB] / 256[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/200[mAh]/n ano-tech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER1717 吸引機構 DCモータ 1 [個] / 不明 その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / TPS601+SFH4550 / 距離センサ(反射 光量をAD変換) ラインセンサ(反射光 量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6000 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IEH2-4096 / 磁気 式 /	4輪 直径25mm 幅8.5mm 補助輪なし	100x65x35[mm] 110[g]	RENESAS 開発ソフト fusion360	足立法
CX15	HexA1(ヘックスエーワン) 加藤雄資	メカ:3年 /オリジナル設計機体 電気:2ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:12年	RX系 /Renesas RX631 100[MHz] / 4.096[MB] / 256[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/160[mAh]/H yperion CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / MAXON その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:11 [個] / rohm,Vishay,OMRON / 距離センサ(反 射光量をAD変換) ラインセンサ(反射光 量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-9150 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / MAXON // モータ 一体	6輪 直径22mm 幅8mm 補助輪なし	111x80x26[mm] 93[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
CX16	こじまうす12CL(コジマウスト ウエルヴ シーエル) 小島 宏一	メカ:1ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:1ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:1ヶ月	ARM系 /STmicro STM32F411CEU 32[MHz] /512[kB] / 128[kB] /	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/20[mAh]/FU LLRIVER CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 DRV8836 (Texas Instruments) その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / OSRAM,SFH229FA / 距離センサ(反射 光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / INVENSENSE, ICM-20602 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / 自作簡易型 / 光学 式 /	2輪 直径 12.5mm 幅3.5mm 補助輪なし	68x38x12.5[mm] 5.2[g]	GCC LibreCAD, KiCAD	求心法を ベースと して足立 法の考え 方を取り 入れた方 法
CX17	赤い彗星(アカイスイセイ) 宇都宮 正和	メカ:1か月 /オリジナル設計機体 電気:2か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:1年~	RX系 /Renesas R5F562TAEDFM 96[MHz] /256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/160[mAh]/T urnigy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 DRV8835 吸引 DCモータ 1 [個] / 不 明 その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / 東芝:TPS601A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / TDK:MPU6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / a.m.s :AS5145B / 磁気式 /	4輪 直径 13.2mm 幅6mm 補助輪なし	76x45x30[mm] 30.2[g]	RENESAS 開発ソフト 機械: JwCAD 基 板:PCBE	足立法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
CX18	Vermilion(バーミリオン) 船田 健悟 東京理科大学 Mice	メカ:4か月 /オリジナル設計機体 電気:4か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:1か月	RX系 /Renesas RX631 64pin 100[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh]/T urnigy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Maxon DCX10S 吸引 DCモータ 1 [個] / 不 明 その他2無し	赤外線センサ:6 [個] / ST1K-L3A / 距 離センサ(反射光量をAD変換) /	6輪 直径21mm 幅10mm 補助輪なし	95x70x30[mm] 78[g]	RENESAS 開発ソフト Inventor KiCad	最速経 路導出 特化探 索
CX19	Kryptos(クリプトス) 中野 元太 東京理科大学 Mice	メカ:5か月 /オリジナル設計機体 電気:2か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:1年	RX系 /Renesas RX631 100[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh]/H yperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 1717 TB6614FNG 吸引 DCモータ 1 [個] / 並 木精密宝石 その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / ST-1KL3A / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-6000 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / faulhaber / 磁気式 / IEH2-4096	4輪 直径21mm 幅8.5mm 補助輪なし	92x69x35[mm] 105[g] 4m/s・1.6m/s・30m/s/s	RENESAS 開発ソフト Inventor,Ki Cad	足立法
CX20	ハセシユマウス ver.5.1(ハセシ ユマウス バージョンゴータンイ チ) 長谷川 峻 東京理科大学 Mice	メカ:2ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:1ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:1ヶ月	RX系 /Renesas RX631 96[MHz] /512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/320[mAh]/H yperion CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / MAXON TB6614FNG 吸引 DCモータ 1 [個] / 共 立電子 その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / TOSHIBA TPS601A / 距離センサ(反射光量をAD 変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:4 [個] / MAXON ENX10 EASY 1024IMP / 磁気式 /	6輪 直径22mm 幅8.5mm 補助輪なし	100x82x34[mm] 120[g] 左右(2輪)速度差方式 2.5m/s・1.6m/s・1.7m/s/s	RENESAS 開発ソフト 鎬CAD, Eagle	全面探 索
CX21	Amber(アンバー) 中島 瑞 ロボメカ工房OB	メカ:1週間 /オリジナル設計機体 電気:1週間 /オリジナルプリント基板 ソフト:2週間	ARM系 /STmicro STM32F411 100[MHz] / 512[kB] / 128[kB] /	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/120[mAh]/H yperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber 1717-03SR drv8835 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / SFH4550 + TPS601 / 距離センサ(反射光量をAD 変換) / ジャイロセンサ:2 [個] / InvenSense MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / Faulhaber IE-512 / 光学式 /	4輪 直径20mm 幅10mm 補助輪なし	80x60x20[mm] 80[g] 左右(4輪)速度差方式	GCC KiCAD	足立法
CX22	ヌクヌクDC-VALKYRIE-(ヌク ヌクディーシーヴァルキリー) 青木 政武 株式会社アールティ	メカ:1週間 /グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:3か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:3か月	RX系 /Renesas RX631 96[MHz] /256[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh]/ ハイペリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1717T003SR TOSHIBA TB6614 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / サンケン SID307BR 東芝TPS611 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / Invensense ICM-20602 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER1717- 003 IE2-512 / /	2輪 直径 24.5mm 幅3mm 補助輪なし	95x67x24.5[mm] 100[g] 3m/s・0.6 or 1m/s・10m/s/s	RENESAS 開発ソフト kicad	足立法
CX23	β(ベータ) 伊藤 潤 東京工芸大学からくり工房	メカ:1年 /グループの標準設計機体 、キット、その他 電気:1年 /ユニバーサル基板 ソフト:1年	H8系 /Renesas 3694f 1000[MHz] / 32[kB] / 4[kB] /	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/300[mAh]/ Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Oriental motor PKP213U05A VEXTA EIC4311 その他1無し/その他2無 し	可視光センサ:3 [個] / 発光素子:WZ000 受光素子:ST-1K13A / 距離センサ(反射 光量をAD変換) / 赤	2輪 直径28mm 幅5mm 補助輪なし	88x80x80[mm] 800[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC	足立法
CX24	RV TOKI(アールブイトキ) 新保 佑京 東京工芸大学からくり工房	メカ:2 /オリジナル設計機体 電気:2 /オリジナルプリント基板 ソフト:2	RX系 /Renesas RX62TAADF 96[MHz] /256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh]/T ahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1717-006SR TB6612FNG その他1無し/その他2無 し	可視光センサ:6 [個] / 発光素子: WZ000 受光素子:ST-1K13A / 距離セ ンサ(反射光量をAD変換) / 赤 ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6300 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER IE2_256 / 磁気式 /	4輪 直径24mm 幅5mm 補助輪なし	85x66x25[mm] 107[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト 基板: PCBE 2D: jww_CAD	足立法
CX25	TETU-DC V3(テツディーシー ブイスリー) 福元 鉄平 東京工芸大学からくり工房	メカ:1ヶ月 /グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:1ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:1ヶ月	RX系 /Renesas RX62T 64pin 96[MHz] /256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/250[mAh]/T ahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER TB6612FNG その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:6 [個] / ST-1KL3A / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / デ ジタル値出力型 /	4輪 直径26mm 幅5mm 補助輪なし	90x75x40[mm] 84[g] 左右(4輪)速度差方式 1.7m/s・0.5m/s・7m/s/s	RENESAS 開発ソフト PCBE DSmechanic al	足立法
CX26	mini mouse(English) Lim Ding Huang Jonas Institute of technical education	メカ:2 months /オリジナル設計機体 電気:2 months /オリジナルプリント 基板 ソフト:2 months	ARM系 /Renesas H8S2633R 25[MHz] /128[kB] / 128[kB] / 128[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/20[mAh]/Un icell CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber Faulhaber その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:6 [個] / Toas / 距離セン サ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / Toas / AD変換 して取込む / エンコーダ:1 [個] / Toas / 磁気式 /	4輪 直径25mm 幅11mm 補助輪なし	110x74x25[mm] 113[g] 3.5m/s・2.4m/s・9m/s/s	keil Eagle	floodfill

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
CX27	Gabriel(English) Alan Low Kay Boon Institute of Technical Education	メカ: 2 months / オリジナル設計機体 電気: 2 months / オリジナルプリント 基板 ソフト: 2 months	ARM系 / Renesas H8S2633R 25[MHz] / 128[kB] / 128[kB] / 256[kB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 20[mAh] / Un icell CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber Faulhaber その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ: 6 [個] / Toas / 距離セン サ (反射光量をAD変換) / A/D conversion ジャイロセンサ: 1 [個] / Toas / AD変換 して取込む / エンコーダ: 1 [個] / Toas / 磁気式 / magnetic type	4輪 直径25mm 幅11mm 補助輪なし	110x74x25[mm] 113[g] 4m/s・2.3m/s・7m/s/s	keil Eagle	floodfill
CX28	Bull(English) Zikry Bin Zaini Institute of Technical Education	メカ: 2 months / オリジナル設計機体 電気: 2 months / オリジナルプリント 基板 ソフト: 2 months	ARM系 / Renesas H8S2633R 25[MHz] / 128[kB] / 128[kB] / 128[kB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 20[mAh] / Un icell CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber Faulhaber その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ: 6 [個] / Toas / 距離セン サ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / Toas / AD変換 して取込む / エンコーダ: 1 [個] / Toas / /	4輪 直径25mm 幅11mm 補助輪なし	110x74x25[mm] 113[g] 4m/s・2m/s・8m/s/s	keil Eagle	floodfill
CX29	fν(エフブイ) 山西 碧 Team Pumpkin Pie	メカ: 5か月 / オリジナル設計機体 電気: 5か月 / オリジナルプリント基板 ソフト: 2か月	ARM系 / NXP LPC1768 96[MHz] / 54[kB] / 64[kB] /	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 450[mAh] / H YPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Orientalmotor PKP213U05A SLA7073 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ: 5 [個] / sharp GP2Y0E02A / 距離センサ (PSDなど反 射光位置をAD変換) /	2輪 直径 27.7mm 幅7mm 補助輪なし	80.5x82x52[mm] 213[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC Inventor Kicad	求心法
CX30	羊鼠(ヨウソ) 新渡 翔梧 Team Pumpkin Pie	メカ: 一ヶ月 / オリジナル設計機体 電気: 六ヶ月 / オリジナルプリント基 板 ソフト: 五ヶ月	ARM系 / NXP LPC1768 約96[MHz] / 512[kB] / 64[kB] /	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 450[mAh] / H yperion CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / PKP213U05A OrientalMotor SLA7073 サンケン電気 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ: 4 [個] / GP2Y0E02Aを I2C接続化して使用。 / デジタル値出力 距離センサ / ジャイロセンサ: 1 [個] / MPU-6050 / デ ジタル値出力型 /	2輪 直径27mm 幅10mm 補助輪なし	90x80x60[mm] 250[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC ARM Toolchainと テキストエ ディタ Inventor, Fu sion360, On shape, EAG LE, KiCad	求心法
CX31	マイクロマウス学習キット2(マ イクロマウスガクシュウキット ツ) 佐藤 陽介 メカトロ工房 / 厚木ロボット研 究会	メカ: 3か月 / オリジナル設計機体 電気: 3か月 / オリジナルプリント基板 ソフト: 3か月	RX系 / Renesas RX111 32[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 320[mAh] / hyperion CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / 不明 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ: 4 [個] / LBR-127 / 距離 センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / ISZ-655 / AD 変換して取込む /	2輪 直径30mm 幅90mm 補助輪なし	100x90x35[mm] 300[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	求心法
CX32	T-RUM(ティールム) 久宗 卓矢	メカ: 2ヶ月 / オリジナル設計機体 電気: 2ヶ月 / キット、その他 ソフト: 去年を含めると半年ぐらい(実質 1ヶ月)	RX系 / Renesas RX62T 96[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 240[mAh] / h yperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / faulhaber 東芝 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ: 4 [個] / コーデシ ST- 1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変 換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / LSM6DS3 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / faulhaber IE2- 400 / 磁気式 /	2輪 直径24mm 幅9mm 補助輪なし	80x76x24[mm] 100[g] 左右(2輪)速度差方式 2.5m/s?・0.3m/s?・ 8.0m/s/s?	RENESAS 開発ソフト eagle solidworks (今年は使 ってません)	足立法
CX33	Imposter(インポスター) 五十嵐太一 日本工業大学 マイクロコンピ ュータ研究部	メカ: 1日 / グループの標準設計機体 、キット、その他 電気: 五十嵐太一 / ユニバーサル基 板(オリジナル設計) ソフト: 二年前からの引き継ぎ	H8系 / Renesas h8/3694 20[MHz] / 32[kB] / 2[kB] / 32[kB]	LiPo / 1 [セルor 本] / 11.1[V] / 320[mAh] / ハイベリオン CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ SLA7033 その他1無し/その他2無 し	可視光センサ: 3 [個] / 高輝度LED / ラ インセンサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径34mm 幅15mm 補助輪なし	100x90x80[mm] 650[g]	GCC	足立法
CX34	ストリーム(ストリーム) 竹内 秀哉 / 谷藤 洗太 名古屋工学院専門学校	メカ: なし / グループの標準設計機体 、キット、その他 電気: なし / キット、その他 ソフト: なし	SH系 / Renesas SH7137 80[MHz] / 256[kB] / 16[kB] /	LiPo / 2 [セルor 本] / 11.1[V] / 240[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER1331T006SR その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ: 6 [個] / 東芝TPS6PIA / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / Analog Devices ADXRS610 / / エンコーダ: 2 [個] / FAULHABERIE2 -512 / 磁気式 /	4輪 直径27mm 幅10mm 補助輪なし	110x76x25[mm] 125[g] 左右(4輪)速度差方式 2.5m/s・1m/s・8m/s/s	Best Technology 開発ソフト	足立法
CX35	ひふみんと! (ヒラガナミント) 檜山 徹 東京理科大学 Mice	メカ: 半年~ / オリジナル設計機体 電気: 半年~ / オリジナルプリント基 板 ソフト: 1年~	RX系 / Renesas RX631 100[MHz] / 512[kB] / 64[kB] /	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 200[mAh] / H yperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FaulHaber TB6614FNG 吸引 ブラシレスモータ 1 [個] / Hacker A05-13S その他2無し	赤外線センサ: 5 [個] / TSL262R / 距離 センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / ICM20602 / デ ジタル値出力型 /	4輪 直径 100mm 幅13mm 補助輪なし	110x0x0[mm] 0[g]	RENESAS 開発ソフト Inventor, Kicad	足立法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
CX36	neu(ノイ) 大嶽 結衣 東京理科大学 Mice	メカ:3か月 /オリジナル設計機体 電気:2か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:4か月	RX系 /Renesas Rx62T 100[MHz] / 256[kB] / 272[kB] / 32[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/240[mAh]/ Hyperion CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / PKP213U05A TB67S149 TOSHIBA その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:7 [個] / ST-1KL3A / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6000 / デ ジタル値出力型 / その他:1 [個] / MPU6000 / 加速度セン サ ジャイロと共通	2輪 直径16mm 幅4mm 補助輪なし	60x50x55[mm] 142[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Eagle Fusion360	足立法
CX37	アブーンDC(アブーンディーシ ン) 今井 陽太郎 東京理科大学 Mice	メカ:1年 /オリジナル設計機体 電気:1年 /オリジナルプリント基板 ソフト:1年	RX系 /Renesas RX631 100[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh]/T URNIGY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1717 TB6614FNG その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / ST-1KL3A / 距 離センサ(反射光量をAD変換) /	4輪 直径23mm 幅8mm 補助輪なし	93x75x33[mm] 99[g]	RENESAS 開発ソフト Autodesk Inventor , kicad	足立法
CX38	ワダンゴムシ(ワダンゴムシ) 和田 遼 東京理科大学 Mice	メカ:6ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:6ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:2ヶ月	RX系 /Renesas rx62t 100[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/260[mAh]/T urnigy nano-tech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 1717...SR TB6614FNG その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:5 [個] / ST-1KL3A / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / mpu6000 / デジ タル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IEH2-4096 / 磁気 式 /	2輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし	100x80x19[mm] 120[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Inventor,ki cad	足立法
CX39	五右衛門(ゴエモン) 石川 寛明 Mice	メカ:2016/11から /オリジナル設計機 体 電気:2016/11から /オリジナルプリン ト基板 ソフト:2016/11から	RX系 /Renesas RX631 100[MHz] /2[MB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh]/T urnigy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] /ファ ールハーバー、1717です その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:6 [個] / 忘れまし た / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / mpu9250 / デジ タル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / ファールハーバー / 磁気式 /	4輪 直径22mm 幅8mm 補助輪なし	10x60x30[mm] 100[g]	RENESAS 開発ソフト kicad inventor	未実装
CX40	SiRANE(シラネ) 富田 祐樹 東京理科大学 Mice	メカ: / 電気: / ソフト:	/ [MHz] / / /	/ [セルor本]/[V]/ [mAh]/ / [セルor本]/[V]/ [mAh]/	0 [個] / その他1無し/その他2無 し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]		未回答
CX41	AliCe(アリス) 大野 孝太 東京理科大学 Mice	メカ:3ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:3ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:2ヶ月	RX系 /Renesas R5F5631PCDFM 100[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh]/ 不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER, 1717003SR TOSHIBA,TB6614FNG 吸引用 DCモータ 1 [個] / 不明 その他2無し	赤外線センサ:6 [個] / SFH 4550 / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-6000 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER, IEH2- 4096 / 磁気式 /	4輪 直径 24.5mm 幅8mm 補助輪なし	98x76x26[mm] 110[g]	RENESAS 開発ソフト KiCad	足立法
CX42	Ovis(オウイス) 渡邊 優介 東京理科大学 Mice	メカ:1年 /オリジナル設計機体 電気:3か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:2年	RX系 /Renesas RX-62T 100[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.2[V]/70[mAh]/ネ ットショップ ロビン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 新光電 子,1717SR その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / ST-1KL3A / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / mpu9250 / デジ タル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / モータに付いて いる。 / 磁気式 /	4輪 直径25mm 幅8mm 補助輪なし	90x74x25[mm] 88.3[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Design Spark mechanical , kicad	足立法
CX43	赤兄(アカニイ) 神谷 修也 東京理科大学 Mice	メカ:6ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:6ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:6ヶ月	RX系 /Renesas RX631 100[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh]/T URNIGY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER drv8835 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / ST-1KL3A / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-9250 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IEH2-4096 / 磁気 式 /	4輪 直径21mm 幅11mm 補助輪なし	90x75x35[mm] 100[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Inventor,ki cad	足立法
CX44	BCmouse(ベシマウス) 阿部 巧 東京理科大学 Mice	メカ:1年半 /オリジナル設計機体 電気:1年半 /オリジナルプリント基板 ソフト:半年	RX系 /Renesas PLQP0064GA-A 100[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/8[V]/180[mAh]/nan o-teck CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1717T003SR TB6614FNG TOSHIBA その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / コーデ ンシ ST-1KL3LA / 距離センサ(反射光量をAD 変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense MPU6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER IEH2- 4096 / 磁気式 /	4輪 直径21mm 幅8mm 補助輪なし	98x80x25[mm] 100[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
CX45	STERA(ステラ) 馬場 悠輔 メカトロニクス研究倶楽部	メカ: 不明 / オリジナル設計機体 電気: 不明 / プリント基板 ソフト: 不明	SH系 / Renesas SH7125F 48[MHz] / 128[kB] / 8[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 350[mAh] / CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 1717T006SR その他1無し/その他2無し	赤外線センサ: 6 [個] / TLN233 / 距離 センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / 不明 / AD変換 して取込む /	2輪 直径24mm 幅9mm 補助輪なし	110x76x24[mm] 120[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC -	足立十 求心法
CX46	YA4 tenacity(ワイエーフオー テナシティ) 荒井 優輝 からくり工房A:Mac	メカ: 3ヶ月 / オリジナル設計機体 電気: 4ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト: 6年	RX系 / Renesas R5F56218BDFP 12[MHz] / 512[kB] / 96[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 160[mAh] / ハイベリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Maxon 東芝 吸引 DCモータ 1 [個] / Maxon その他2無し	赤外線センサ: 6 [個] / コーデンシ ST- 1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変 換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / Invensens MPU6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / AS5047 / 磁気式 / その他: 1 [個] / Invensens MPU6000 / 加速度センサ	4輪 直径25mm 幅8mm 補助輪なし	100x60x31[mm] 104.5[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト 鍋 CAD、Eagl e	足立法
CX47	煩惱ちゃん(ボンノウチャン) 高柳 智 からくり工房A:Mac	メカ: 2ヶ月 / オリジナル設計機体 電気: 2ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト: 2ヶ月	RX系 / Renesas R5F5631PDDFL 100[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 260[mAh] / n ano-tech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1717-006SR TB6612FNG その他1無し/その他2無し	赤外線センサ: 4 [個] / TPS601A / 距離 センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / MTU6000 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / IE2-256&IE2-512 / 磁気式 /	4輪 直径 27.6mm 幅8mm 補助輪なし	107x78x28[mm] 130[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Design Spark Mechanical PCBE	足立法
CX48	Sigma II(シグマ) Goddard Siegmund	メカ: 6 months / オリジナル設計機体 電気: 6 months / ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト: 6 months	ARM系 / STmicro MK20DX256VLH7 72[MHz] / 256[kB] / 64[kB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 3.7[V] / 400[mAh] / S park Fun CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Akizuki Denshi DRV8835 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ: 4 [個] / SFH4545 / 距離 センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / St Micro L3 GD 20 / AD変換して取込む / エンコーダ: 2 [個] / Faulharber motor and encoders / 磁気式 /	4輪 直径24mm 幅10mm 補助輪なし	90x75x30[mm] 130[g] 左右(4輪)速度差方式	C language Cube 3D Systems Generation III	足立法
CX49	Decimus 5(English) Peter Harrison	メカ: 1 Year / オリジナル設計機体 電気: 1 Year / オリジナルプリント基板 ソフト: 1Year	ARM系 / STmicro STM32F405 144 MHz[MHz] / 1.024[MB] / 96[kB] / 512[kB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.2[V] / 240[mAh] / H yperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber Fan driver DCモータ 1 [個] / unknown その他2無し	赤外線センサ: 4 [個] / SFH4545/TEFT4300 / 距離センサ (反 射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / MPU6000 / デ ジタル値出力型 /	4輪 直径22mm 幅9mm 補助輪なし	97x74x32[mm] 110[g] 左右(4輪)速度差方式 4.5m/s・2.3m/s・18m/s/s	SystemWor kbnch Eagle V8, SolidWorks	diagonal biased run length optimisat ion
CX50	noolmi(English) Han Nurim RT*2	メカ: a month / グループの標準設計 機体、キット、その他 電気: a month / オリジナルプリント基 板 ソフト: a month	ARM系 / STmicro STM23F103CBT 72[MHz] / 20[kB] / 20[kB] / 128[kB]	リチウム一次電池 / 4 [セルor 本] / 7.4[V] / 160[mAh] / F ULLRIVER CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER その他1無し/その他2無し	赤外線センサ: 4 [個] / LUMAX/CL- 1L5.KODENSHI/ST-1KLA / 距離セン サ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径17mm 幅10mm 補助輪なし	78x110x21[mm] 200[g]	iar c AutoCAD/ OrCad	足立法
CX51	JunSpeed(ジュンスピード) ツァイ Southern Taiwan University of Science and Technology	メカ: 2017/09 / オリジナル設計機体 電気: 2017/09 / オリジナルプリント基 板 ソフト: 2017/09	ARM系 / STmicro stm32f405rgt6 168[MHz] / 1[MB] / 128[kB] / 1[MB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 3.3[V] / 240[mAh] / H yperion LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 240[mAh] / H yperion	DCモータ 2 [個] / 1717T006SR max4427+zxmh3a01t8 真空引き DCモータ 1 [個] / RE 08 その他2無し	赤外線センサ: 4 [個] / SFH4550 / 距離 センサ (反射光量をAD変換) / 860nm ジャイロセンサ: 2 [個] / ADXRS649.LY3200H / AD変換して取 込む / エンコーダ: 2 [個] / IE2-512 / 磁気式 / 512 pulse	4輪 直径22mm 幅12mm 補助輪なし	103x76x55[mm] 108[g] 左右(4輪)速度差方式	Keil uVision5 solidworks 2013,Altium Designer15	求心法
CX52	huan tian(English) Chen,Ying-Chao SouthernTaiwanUniversity of Science and Technology	メカ: 7/August/17 / オリジナル設計 機体 電気: 15/June/17 / オリジナルプリン ト基板 ソフト: 15/July/17	ARM系 / STmicro STM32F405RGT6 168[MHz] / 1[MB] / 196[kB] /	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 240[mAh] / H yperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber MAX4427ESA Brushless DC Motor 1 [個] / Turnigy その他2無し	赤外線センサ: 4 [個] / OSRAM / 距離 センサ (反射光量をAD変換) / 950nm ジャイロセンサ: 2 [個] / STMicroelectronics / AD変換して取込 む /	4輪 直径20mm 幅13mm 補助輪なし	99.9x84x50[mm] 100[g] 左右(2輪)速度差方式 3.7m/s・1m/s・0.8m/s/s	Keil MDK Solidworks / Altium Designer	flood routing process

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
CX53	Blitz(English) Yap Ching Khang SouthernTaiwanUniversity of Science and Technology	メカ:3 weeks /オリジナル設計機体 電気:3 weeks /オリジナルプリント基板 ソフト:1 month	ARM系 /STmicro STM32F405RGT6 168[MHz] /1[MB] / 192[kB] /	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh]/H yperion CPU関係と共用	Hyperion 2 [個] / faulhaber MAX4427 + ZXMHC3A01T8 for mini fan BLDC motor 1 [個] / Turnigy 1220 Brushless Inrunner Motor 10300kv その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / OSRAM Opto Semiconductors / ラインセンサ(反射光 量をAD変換) / 860nm ジャイロセンサ:2 [個] / STMicroelectronics + Analog Devices / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / faulhaber ie2-512 / 磁気式 / 512 lines per revolution	4輪 直径22mm 幅13mm 補助輪なし	104x78x45[mm] 100[g] 左右(2輪)速度差方式 3.6m/s・1.6m/s・0.6m/s/s	Keil MDK Solidworks / Altium Designer	求心法
CX54	ミツキラビット(ミツキラビット) 久住 隆司 ロボット・ファン.net	メカ:5ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:5ヶ月 /キット、その他 ソフト:5年	SH系 /Renesas SH7125 48[MHz] /64[kB] / 4[kB] /	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1000[mAh] /Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / 日本電産サーボ KH39EM2-801 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / 東芝 TPS601A / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径48mm 幅7mm 補助輪なし	120x73x80[mm] 460[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
CX55	robin(ロビン) 加藤 優哉 芝浦工業大学 SRDC	メカ:1か月 /オリジナル設計機体 電気:1か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:6か月	ARM系 /STmicro STM32F103RET6 64[MHz] /512[kB] / 64[kB] /	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh]/Zi ppy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / ST1KLA / 距離 センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-6500 // エンコーダ:2 [個] / Faulhaber //	2輪 直径24mm 幅7mm 補助輪なし	90x78x24[mm] 90[g] 左右(2輪)速度差方式	Eclipse Inventor、E agle	足立法
CX56	SSM(エスエスエム) 中島谷 侑己 金沢高専ハンズオン部	メカ:4ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:4ヶ月 /プリント基板 ソフト:4ヶ月	RX系 /Renesas RX220 20[MHz] /256[kB] / 16[kB] /	LiPo/ 1 [セルor 本]/11.1[V]/450[mAh]/ HYPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ — その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / SFH4550 / 距離 センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径23mm 幅8mm 補助輪なし	100x80x30[mm] 160[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	左手法
CX57	NCX7500K(エヌシーエックスナ ナセンゴヒャクケー) 南保 慎一郎 金沢高専ハンズオン部	メカ:5か月 /グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:5か月 /キット、その他 ソフト:5か月	RX系 /Renesas RX220 20[MHz] /256[kB] / 16[kB] /	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/450[mAh]/ HYPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ — その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / SFH4550 / 距離 センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径23mm 幅8mm 補助輪なし	100x80x30[mm] 180[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	左手法
CX58	ソフィア(ソフィア) 堀 大輝 金沢高専ハンズオン部	メカ:6ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:6ヶ月 /プリント基板 ソフト:6ヶ月	H8系 /Renesas 3694 20[MHz] // 2[kB] / 32[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/450[mAh]/ kypom CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ — その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / SFH4550 / 距離 センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径 27.1mm 幅10mm 補助輪なし	100x80x55[mm] 198.6[g]	GCC 不明	足立法
CX59	はせがわわ(ハセガワワ) 長谷川 翔 金沢高専ハンズオン部	メカ:5か月 /オリジナル設計機体 電気:5か月 /キット、その他 ソフト:5か月	RX系 /Renesas RX220 20[MHz] /256[kB] / 16[kB] /	LiPo/ 1 [セルor 本]/11.1[V]/450[mAh]/ HYPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ — その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / SFH4550 / 距離 センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径27mm 幅8mm 補助輪なし	100x80x30[mm] 160[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	左手法
CX60	KNCT-MM2DC改(ケイエヌシ ーティーエムエムツーディーシ ーカイ) 葉山 清輝 熊本高等専門学校	メカ:1ヶ月+修理たびたび /オリジナ ル設計機体 電気:1ヶ月+修理たびたび /オリジナ ルプリント基板 ソフト:こつこつと9年目	SH系 /Renesas SH2-7125 12[MHz] /128[kB] / 8[kB] /	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/200[mAh]/S UNPU CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / ミニモ ータ1717 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / 東芝製 品番不 明 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ベストテクノロジ ー型式不明 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / モータ内蔵 / 光学 式 /	4輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし	100x71x25[mm] 102[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
CX61	Forte(フォルテ) 高橋良太	メカ:2年 /オリジナル設計機体 電気:2 /オリジナルプリント基板 ソフト:2年	RX系 /Renesas RX71M 96[MHz] /2[MB] / 512[kB] / 64[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/250[mAh]/zi ppy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber tb6614fng その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / sfh4550 / 距離 センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / mpu9250 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / ネミコン 7S-400- 2MC-50-00E / 磁気式 /	4輪 直径21mm 幅8mm 補助輪なし	130x70x20[mm] 140[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト kicad	足立法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
CX62	ちゅーちゅーちゅーちゅーちゅーちゅーちゅーちゅー(チューチュクチュクチュク) 太田智美	メカ:3か月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3か月 / キット、その他 ソフト:1年半	SH系 / Renesas SH7125 48[MHz] / 128[kB] / 4[kB] /	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / タマゾウ CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / 日本電産サーボ SLA7070、サンケン その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / オプトサブライ、コウデンシ / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし	130x76x80[mm] 470[g] 1.8m/s? *1.6m/s/s	RENESAS 開発ソフト	足立法
CX63	MIZUHOv2(ミズホブイツー) 井土 拓海 東京工業大学ロボット技術研究会 Cheese	メカ:3か月 / オリジナル設計機体 電気:2か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:5か月	ARM系 / STmicro STM32F405 168[MHz] / 1.024[MB] / 192[kB] / 4[GB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 120[mAh] / hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / faulhaber 1717 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH213FA / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / faulhaber 171 / 光学式 /	2輪 直径20mm 幅10mm 補助輪なし	90x80x30[mm] 80[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC Fusion360, KiCad	足立法
CX64	シルトクレーテ(シルトクレーテ) 山梨 浩輝 電気通信大学ロボメカ工房	メカ: / 電気: / ソフト:	/ / / [MHz] / / /	/ [セルor本] / [V] / [mAh] / / [セルor本] / [V] / [mAh] /	0 [個] / その他1無し/その他2無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]		未回答
CX65	SeaGate4(シーゲートフォー) 繁戸 脩幸 電気通信大学ロボメカ工房	メカ: / 電気: / ソフト:	/ / / [MHz] / / /	/ [セルor本] / [V] / [mAh] / / [セルor本] / [V] / [mAh] /	0 [個] / その他1無し/その他2無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]		未回答
CX66	キイロイノ(キイロイノ) 関 翔太郎 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:1年 / オリジナル設計機体 電気:1年 / オリジナルプリント基板 ソフト:1年	RX系 / Renesas R5F562TAEDFM 96[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 120[mAh] / hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 1717T003SR DRV8835 その他1無し/その他2無し	可視光センサ:4 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IE2-512 / 光学式 /	4輪 直径26mm 幅11mm 補助輪なし	105x80x30[mm] 100[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Eagle	足立法
CX67	Tarbo-M03(ターボ エムゼロサン) 秦 康祐 電気通信大学ロボメカ工房 OB	メカ:2ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:1年	RX系 / Renesas RX631 100[MHz] / 256[kB] / 2[MB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 120[mAh] / hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / faulhaber1717 TB6614FNG その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / KODENSHI / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:2 [個] / mpu6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / Faulharber / 磁気式 /	4輪 直径21mm 幅10mm 補助輪なし	80x70x21[mm] 80[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
CX68	BRAVE(ブレイヴ) 内田 雄太郎 電通大ロボメカ工房OB	メカ:5年 / オリジナル設計機体 電気:5年 / オリジナルプリント基板 ソフト:11年	ARM系 / STmicro STM32F406RE6 64[MHz] / 512[kB] / 64[kB] /	LiPo / 6 [セルor本] / 12[V] / 200[mAh] / ハイペリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / ファールハーバ製 1717(3V) STmicro製 L6205、東芝製 TB6612、Dualsky XM2212RTR-25 ステアリング操舵 DCモータ 2 [個] / Hitec製 HS-5035HD その他2無し	可視光センサ:5 [個] / 東芝製 TPS601A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / STmicro製 LY530ALH / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / ファールハーバ製 IE2-1024 / 磁気式 / その他:2 [個] / Hitec製 HS-5035HD / ステアリング位置取得 可変抵抗	2輪 直径22mm 幅8mm 2輪 直径22mm 幅8mm	116x75x40[mm] 135[g] ステアリング + 左右(2輪)速度差	Atollic TRUE STUDIO SolidWorks 、EAGLE	足立法
CX69	Omni Trials(オムニトライアル) 松村 周平 電通大ロボメカ工房OB	メカ:6か月 / オリジナル設計機体 電気:2か月 / ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:4か月	ARM系 / STmicro STM32F446RET6 180[MHz] / 512[kB] / 128[kB] / 512[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 480[mAh] / hyperion CPU関係と共用	DCモータ 3 [個] / Pololu TB6612 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:12 [個] / OSRAM、TOSHIBA / 距離センサ(反射光量をAD変換) / SFH4550、TPS601A ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-9150 / デジタル値出力型 / エンコーダ:3 [個] / AS5145B / 磁気式 / その他:1 [個] / ADNS-9800 / 移動距離の算出に使用	3輪 直径30mm 幅10mm 補助輪なし	90x90x90[mm] 280[g]	SW4STM32 inventor, eagle	足立法
CX70	ジャービル(ジャービル) 平井 伸幸 福井大学 からくり工房1.Sys	メカ:3か月 / オリジナル設計機体 電気:3か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:6か月	RX系 / Renesas rx631 100[MHz] / 2[MB] / 128[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 120[mAh] / hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 新光電子 TB6612 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:6 [個] / SFH4550 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / mpu6000 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / IE-512 / 光学式 /	4輪 直径25mm 幅8mm 補助輪なし	100x76x25[mm] 100[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
CX71	Trifilar(トリファイラ) 浅川 英慶 福井大学 からくり工房1.Sys	メカ:半年 /オリジナル設計機体 電気:半年 /オリジナルプリント基板 ソフト:2ヶ月	RX系 /Renesas RX631 100[MHz] /2[MB] / 256[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/150[mAh]/J JRC CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 DRV8835 吸引 DCモータ 2 [個] / 不 明 その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / QSD124 / 距離 センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6000 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5145B / 磁気式 / タイヤと磁石が同軸	2輪 直径 23.44mm 幅6mm 補助輪なし	83x44x35[mm] 56[g] 左右(2輪)速度差方式 5m/s・0.7~0.9m/s・加速 13m/s/s 減速20m/s/s	RENESAS 開発ソフト Eagle, DesignSpark	足立法
CX72	E67709(イーロクナナゼロキュウ) 長尾 晃一朗 福井大学 からくり工房1.Sys	メカ:2週間 /オリジナル設計機体 電気:2週間 /オリジナルプリント基板 ソフト:3週間	RX系 /Renesas RX631 100pin 100[MHz] /2[MB] / 256[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/260[mAh]/n anotech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHARBER 1717 T003SR 東芝 TB6613FNG その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH4550 / 距離 センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IEH2-4096 / 磁気 式 /	4輪 直径25mm 幅8mm 補助輪なし	96x78x50[mm] 112[g] 左右(4輪)速度差方式 5m/s?・0.5m/s?・6m/s/s	RENESAS 開発ソフト DesignSpark Mechanical, eagle	足立法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
HF01	saikoro(サイコロ) 高橋 有礼 早稲田大学マイクロマウスクラブOB	メカ:1か月 / オリジナル設計機体 電気:1か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:1か月	RX系 / Renesas rx220 32[MHz] / 256[kB] / 16[kB] /	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 900[mAh] / - CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / - TB6552 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / Itr-4206e / 距離センサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / as5045 / 磁気式 /	2輪 直径20mm 幅1mm 補助輪なし	50x45x30[mm] 50[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Kicad	足立法
HF02	らくたろう(ラクタロウ) 篠田 圭介 早稲田大学マイクロマウスクラブ	メカ:3ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:6ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:1ヶ月	RX系 / Renesas R5F52206BDFM 32[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 2[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 200[mAh] / 京商 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 DRV8835 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / ams. TSL-262 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU9250 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5147 / 磁気式 /	2輪 直径15mm 幅3mm 補助輪なし	60x50x15[mm] 100[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト fusion360	足立法
HF03	はんしんよく(半身浴)U(ハンシヨクユウ) いとうひさし	メカ:一年くらい / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:一年くらい / ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:一年くらい	H8系 / Renesas H83694F 20[MHz] / 32[kB] / 2[kB] /	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 400[mAh] / 不明 CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ PK223PA-C35 サンケン その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:3 [個] / 東芝orローム / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径35mm 幅5mm 補助輪なし	60x80x75[mm] 400[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	求心法
HF04	ユニバーサルDC(ユニバーサルディーシー) 松本 泰英	メカ:6か月 / オリジナル設計機体 電気:3か月 / ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:3か月	RX系 / Renesas R5F562TAEDFM(RX62T) 96[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 400[mAh] / Gforce CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Kyosho DR011 TOSHIBA TB6612FNG その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:3 [個] / 新日本無線 NJL7112B x2, STmicro VL53L0X x1 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AMS AS5040 / 磁気式 /	2輪 直径24.5mm 幅11mm 補助輪なし	60x50x38[mm] 48[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト 水魚堂 BSch3V、Onshape	左手法
HF05	ID-RH(アイディーアールエイチ) 桐林 星河	メカ: / 電気: / ソフト: /	/ [MHz] / / /	/ [セルor本] / [V] / [mAh] / / [セルor本] / [V] / [mAh] /	0 [個] / その他1無し/その他2無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]		未回答
HF06	Douse(ダウス) 池田 盛陽	メカ: / 電気: / ソフト: /	/ [MHz] / / /	/ [セルor本] / [V] / [mAh] / / [セルor本] / [V] / [mAh] /	0 [個] / その他1無し/その他2無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]		未回答
HF07	Shining(English) Qi Li	メカ:1 year / オリジナル設計機体 電気:1 year / オリジナルプリント基板 ソフト:1 year	ARM系 / STmicro STM32F405 168[MHz] / 1[MB] / 192[kB] /	リチウム一次電池 / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 80[mAh] / none リチウム一次電池 / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 80[mAh] / none	DCモータ 2 [個] / none その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / Silicon Labs/Si1141 / デジタル値出力距離センサ / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense/Imu20601 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / Manual / 光学式 /	2輪 直径13mm 幅4.8mm 補助輪なし	42x29x13[mm] 12.4[g] 左右(2輪)速度差方式	Keil AutoCAD / Altium Designer	足立法
HF08	dbHu(English) RONG HU HUAZHONG UNIVERSITY OF SCIENCE AND TECHNOLOGY	メカ:four days / オリジナル設計機体 電気:two weeks / オリジナルプリント基板 ソフト:two months	ARM系 / Texas Instruments TM4C1294NCPDT 120[MHz] / 1.024[MB] / 256[kB] / 6[kB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 80[mAh] / UNKNOWN CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / UNKNOWN DRV8837 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / TSL262 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / IR LIGHT-TO-VOLTAGE OPTICAL SENSORS ジャイロセンサ:1 [個] / ICM20608 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / D.I.Y / 光学式 /	2輪 直径13.2mm 幅4.8mm 補助輪なし	40x37x13[mm] 12[g] 左右(2輪)速度差方式	CCS SOLIDWORKS / ALTIUM DESIGNER	足立法
HF09	LoLe2(English) Wang Zhenyan Huazhong University of Science and Technology	メカ:2 months / オリジナル設計機体 電気:2 months / オリジナルプリント基板 ソフト:2 months	その他 / Xilinx Xilinx Microblaze 100[MHz] / 16[MB] / 8[MB] / 16[MB]	LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 100[mAh] / Unknown CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Chengxing DRV8837 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / TSL262R / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / LSM9DS1 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / GP2S60 / 光学式 / Designed by IR refl. sen. and wheel grid	4輪 直径12.6mm 幅4mm 補助輪なし	46x38x12.6[mm] 15[g] 左右(4輪)速度差方式	Xilinx Vivado & XSDK Solidworks, Altium Designer	足立法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
HF10	TQD-Halfsize JH(English) Bowen Zheng NKU_Lightning	メカ: one year / オリジナル設計機体 電気: one year / オリジナルプリント基板 ソフト: one year	ARM系 / STmicro STM32F405RGT6 168[MHz] / 256[kB] / 48[kB] / 1.024[MB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/3.7[V]/130[mAh]/D ualSky CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Rui Sheng その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / TPS601A / 距離 センサ(反射光量をAD変換) /	4輪 直径10mm 幅5mm 補助輪なし	57.5x40x22[mm] 60[g] 左右(4輪)速度差方式	IAR Protel	求心法
HF11	白いハラシーマウス(シロイハ ランシーマウス) 原嶋 広和 SRDC Next	メカ: 0か月 / オリジナル設計機体 電気: 3か月 / オリジナルプリント基板 ソフト: 6か月	RX系 / Renesas RX631 96[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/70[mAh]/無 名 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / DIDE L MK06-4.5 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / OSRAM SFH229FA / 距離センサ(反射光量を AD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ST LSM6DS3H / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / マイクロプロセ ッサ MES-6-500 / 光学式 /	2輪 直径7mm 幅2mm 補助輪なし	50x38x10[mm] 20[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト 基板CAD: EAGLE	足立法
HF12	葉(シオリ) 岩崎比呂人 向上高校情報研究部	メカ: 一か月 / グループの標準設計機 体、キット、その他 電気: 一か月 / ユニバーサル基板 ソフト: 一か月	H8系 / Renesas H8/3694F 20[MHz] / 32[kB] / 2[kB] /	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]/ Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ORIENTAL MOTOR その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:3 [個] / KODENSHI / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / 赤色	2輪 直径15mm 幅7mm 補助輪なし	90x80x105[mm] 297[g]	Best Technology 開発ソフト	足立法
HF13	河井ちゃん(カワイチャン) 深川 海斗 向上高校情報研究部	メカ: 5年 / グループの標準設計機体 、キット、その他 電気: 5年 / ユニバーサル基板 ソフト: 5年	H8系 / Renesas H8/3694F 20[MHz] / 32[kB] / 2[kB] /	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]/ Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ORIENTAL MOTOR その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:3 [個] / KODENSHI / 距 離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径15mm 幅7mm 補助輪なし	90x80x105[mm] 297[g]	Best Technology 開発ソフト	足立法
HF14	スーパー small river号(スーパ ースモールリバーゴウ) 鈴木 正治 向上高校情報研究部	メカ: 6か月 / グループの標準設計機 体、キット、その他 電気: 6か月 / ユニバーサル基板 ソフト: 6か月	H8系 / Renesas H8/3694F 20[MHz] / 32[kB] / 2[kB] /	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]/ Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ORIENTAL MOTOR その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:3 [個] / KODENSHI / 距 離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径15mm 幅7mm 補助輪なし	90x80x105[mm] 297[g]	Best Technology 開発ソフト	足立法
HF15	Saturn(サターン) 岡本 友希 向上高等学校情報研究部	メカ: 3か月 / グループの標準設計機 体、キット、その他 電気: 2か月 / キット、その他 ソフト: 1か月	H8系 / Renesas H8/3694F 20[MHz] / 32[kB] / 2[kB] /	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]/ Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ORIENTAL MOTOR その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:3 [個] / KODENSHI / 距 離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径15mm 幅7mm 補助輪なし	90x80x105[mm] 297[g] 左右(2輪)速度差方式	Best Technology 開発ソフト	足立法
HF16	貴方が好き好きLOVE大好き 愛してる三号(アナタガスキ スキエルオーブイイーダイス キアインテルサンゴウ) 鈴木 琳太郎 向上高等学校情報研究部	メカ: / 電気: / ソフト: /	/ [MHz] / / /	/ [セルor本]/[V]/ [mAh]/ / [セルor本]/[V]/ [mAh]/	0 [個] / その他1無し/その他2無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]		未回答
HF17	鋼鉄の胃(コウテツノイ) 國藤 奏徒 埼玉県立新座総合技術高校	メカ: / 電気: / ソフト: /	/ [MHz] / / /	/ [セルor本]/[V]/ [mAh]/ / [セルor本]/[V]/ [mAh]/	0 [個] / その他1無し/その他2無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]		未回答
HF18	NEZUU(ネズー) 相澤 勇人 埼玉県立新座総合技術高校	メカ: 一か月 / グループの標準設計機 体、キット、その他 電気: 六か月 / ユニバーサル基板 ソフト: 二か月	RX系 / Renesas RX220 20[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/240[mAh]/ ハイベリオン CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ ー PKP213D05A TB6608 東芝 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:3 [個] / NJL7112B / 距 離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径25mm 幅5mm 補助輪なし	90x55x80[mm] 210[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	左手法
HF19	バーjestマウス(バーjest スタマウス) 石村 直也 埼玉県立新座総合技術高校	メカ: 5か月 / グループの標準設計機 体、キット、その他 電気: 5か月 / ユニバーサル基板 ソフト: 5か月	RX系 / Renesas rx220 20[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/240[mAh]/ ハイベリオン CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / PKP213D05A TSSOP20 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:3 [個] / NJL711 / 距離 センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径25mm 幅2mm 補助輪なし	80x83x70[mm] 204.9[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	左手法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
HF20	Phosphorus(フォスフォラス) 西園 和真 埼玉県立新座総合技術高校	メカ:5ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:5ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:5ヶ月	RX系 /Renesas RX220 20[MHz] /256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/240[mAh]/ HYPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / PKP213D05A オリ エンタルモーター TB6608 東芝 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:3 [個] / NJL7112B / 距離 センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径25mm 幅5mm 補助輪なし	82x55x70[mm] 205[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
HF21	SmartMouse(スマートマウス) 鈴木 夏七 埼玉県立新座総合技術高校	メカ:6 /グループの標準設計機体、 キット、その他 電気:6 /ユニバーサル基板 ソフト:6	RX系 /Renesas RX220 20[MHz] /256[kB] / 16[kB] / 4[GB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/200[mAh]/ hyperion CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタル tkp213d05a tb6608東芝 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:3 [個] / 拾い物 ジャンク / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径25mm 幅5mm 補助輪なし	80x60x75[mm] 188[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト なし	左手法
HF22	toyorobo(トヨロボ) 田南 吉章 東洋大学川越文化団体連合 ロボット研究会	メカ:1週間 /オリジナル設計機体 電気:1週間 /ユニバーサル基板(オリ ジナル設計) ソフト:1ヶ月	AVR系 /Atmel ATmega328 16[MHz] /32[kB] / 2[kB] / 1[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/360[mAh]/T ahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ 、PKP213U05A その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / ST1KL3A / 距離 センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径29mm 幅8mm 補助輪なし	65x71x75[mm] 200[g] 左右(2輪)速度差方式	Arduino Fusion360	足立法
HF23	初手電舞(シヨテリウマイ) 梅本 空 東京工芸大学からくり工房	メカ:1ヶ月 /グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:3ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:2ヶ月	H8系 /Renesas H83694F 20[MHz] /32[kB] / 2[kB] /	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/320[mAh]/ Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ORIENTALMORTOR PKP213U05A SLA7073 その他1無し/その他2無 し	可視光センサ:3 [個] / 発光素子:WZ000 受光素子:ST-1KL3A / 距離センサ(反 射光量をAD変換) / 赤	2輪 直径15mm 幅8mm 補助輪なし	100x60x85[mm] 65[g] 左右(2輪)速度差方式	Best Technology 開発ソフト	足立法
HF24	walkman(ウォークマン) 牛窪 尚貴 東京工芸大学からくり工房	メカ:1ヶ月 /グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:3ヶ月 /キット、その他 ソフト:2ヶ月	H8系 /Renesas 3694F 20[MHz] /32[kB] / 2[kB] /	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/300[mAh]/ Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ORIENTALMOTOR PKP213U05A VEXTA EIC4311 その他1無し/その他2無 し	可視光センサ:3 [個] / 発光素子:WZ000 受光素子:ST-1KI3A / 距離センサ(反 射光量をAD変換) / 赤	2輪 直径15mm 幅8mm 補助輪なし	100x60x85[mm] 65[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC	足立法
HF25	R_DC(アールディーシー) 貴儀 亮介 東京工芸大学からくり工房	メカ:5か月 /オリジナル設計機体 電気:5か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:5か月	RX系 /Renesas 62T 100[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.3[V]/120[mAh]/T ahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / harlhaber その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / wz000 / 距離セ ンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径27mm 幅1mm 補助輪なし	60x40x50[mm] 30[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト pcbe	足立法
HF26	Bloomfield(ブルームフィールド) 塚本 涉 東京理科大学 Mice	メカ:2か月くらい /オリジナル設計機 体 電気:2か月くらい /オリジナルプリン ト基板 ソフト:2か月くらい	RX系 /Renesas R5F5631PDDFM 48[MHz] /512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/50[mAh]/不 明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:7 [個] / LTR-4206E / 距離 センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense ICM-20602 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / ams AS5047 / 磁気 式 /	2輪 直径 13.5mm 幅3.5mm 補助輪なし	61x39x15[mm] 16[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
HF27	桜子(サクラコ) 得平 慈子 東京理科大学 Mice	メカ:10か月 /オリジナル設計機体 電気:10か月 /オリジナルプリント基 板 ソフト:10か月	RX系 /Renesas RX631 100[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/4.2[V]/70[mAh]/Hy perion LiPo/ 1 [セルor 本]/4.2[V]/70[mAh]/Hy perion	DCモータ 2 [個] / MK06- 4.5 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:3 [個] / SFH4550 / 距離 センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6000 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5145 / 磁気式 /	2輪 直径15mm 幅4mm 補助輪なし	55x36x12[mm] 13[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モーター系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
CF001	Endeavour号(エンデバーゴウ) 菅谷 拓杜 芝浦工業大学附属中学高等学校 電子技術研究部	メカ:3か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3か月 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:3か月	ARM系 /NXP MK64FX512VMD12 140[MHz] / 4[kB] / 192[kB] / 512[kB]	アルカリ乾電池 / 3 [セルor 本] / 4.5[V] / 2000[mAh] / パナソニック CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / タミヤ ミニ四駆 AO-1001 FA-130 タイプノーマルモーター tb6613 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / VL530X / 距離センサ(PSDなど反射光位置をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / BNO055 //	4輪 直径4mm 幅1.5mm 補助輪なし	13x13x10[mm] 200[g]	arduinoIDE fusion360	足立法
CF002	Culvertor(カルバートン) 笠井 信宏 芝浦工業大学 SRDC	メカ:一ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:一ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:二週間	ARM系 /STmicro STM32F103RET6 64[MHz] / 512[kB] / 512[kB] / 512[kB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 240[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1717T003SR TB6612FNG その他1無し/その他2無し	可視光センサ:4 [個] / ST-1KLA / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 // エンコーダ:2 [個] / FAULHABER IE2-512 // モーター内	2輪 直径23mm 幅3mm 補助輪なし	90x77.1x23[mm] 200[g]	GCC Inventor,Eagle	求心法
CF003	ysEle(ワイエスエレ) 藤盛 佑成 芝浦工業大学 SRDC	メカ:2日 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2日 /キット、その他 ソフト:1日	RX系 /Renesas R5F5631MDDFM 96[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 12.4[V] / 1000[mAh] / turnigy CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ミネベア 17PM-K777UN01CN サンケン SLA7070M その他1無し/その他2無し	可視光センサ:4 [個] / コーデシ ST-1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径44mm 幅7.5mm 補助輪なし	120x73x80[mm] 520[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
CF004	デカノ(デカノ) 市原 海渡 芝浦工業大学SRDC	メカ:1か月 /オリジナル設計機体 電気:4か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:7か月	ARM系 /STmicro STM32F103RET6 72[MHz] / 512[kB] / 64[kB] /	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 850[mAh] / ハイベリオン CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / KH39FM2-801 SLA7073 その他1無し/その他2無し	可視光センサ:4 [個] / ST1KLA / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 光色:赤	2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし	118x78x77[mm] 650[g]	Eclipse Autodesk inventor	左手法
CF005	サイクロンディザスター(サイクロンディザスター) 高田 泰佑 芝浦工業大学SRDC	メカ:1か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:4か月	ARM系 /STmicro STM32F103RET6 40[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 512[kB]	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 450[mAh] / hypelion CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / PKE243A-L SLA7078MPRT その他1無し/その他2無し	可視光センサ:4 [個] / OS5RKA5111P / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし	120x90x80[mm] 760[g] 左右(2輪)速度差方式	eclipse Inventor,Ki cad	足立法
CF006	モノウノ(モノウノ) 石川 雄大 WMMC	メカ:1ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:1ヶ月	ARM系 /NXP LPC1114/302 48[MHz] / 32[kB] / 4[kB] /	NiMH / 12 [セルor 本] / 14.4[V] / 900[mAh] / Golden Power CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / OrientalMotor PKE243A-C3 SLA7078MRT サンケン電気株式会社 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / L-51ROPT1D1 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径52mm 幅9mm 補助輪なし	95x90x125[mm] 900[g] 左右(2輪)速度差方式	LPCXpresso Eagle	足立法
CF007	アントラ1号(アントライチゴウ) 飯田 河人 早稲田マイクロマウスクラブ	メカ:3か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3か月 /ユニバーサル基板 ソフト:3か月	ARM系 /NXP LPC1114/302 48[MHz] / 32[kB] / 4[kB] /	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / YUNTONG CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / OrientalMotor PKE243A-C3 SLA7078MRT サンケン電気株式会社 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / L-51ROPT1D1 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径52mm 幅9mm 補助輪なし	95x90x125[mm] 900[g] 左右(2輪)速度差方式	LPCXpresso	足立法
CF008	ラビリンス(ラビリンス) ズヤーリッチ 和樹 早稲田大学マイクロマウスクラブ	メカ:2ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:2か月	ARM系 /NXP LPC1114/302 48[MHz] / 32[kB] / 4[kB] /	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 650[mAh] / YUNTONG CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / OrientalMotor PKE243A-C3 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / L-51LOPT1D1 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径25mm 幅8mm 補助輪なし	52x54x56[mm] 400[g] ステアリング(舵切り輪)型	LPCXpresso Eagle	足立法
CF009	赤蛙(アカガエル) 井上 湧介 早稲田大学マイクロマウスクラブ	メカ:一ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:一ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:一ヶ月	ARM系 /NXP LPC1114/302 48[MHz] / 32[kB] / 4[kB] /	NiMH / 12 [セルor 本] / 14.4[V] / 900[mAh] / Golden Power CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / OrientalMotor PKE243A-C3 SLA7078MRT サンケン電気株式会社 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / L-51ROPT1D1 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径52mm 幅9mm 補助輪なし	95x90x125[mm] 900[g] 左右(2輪)速度差方式	LPCXpresso Eagle	足立法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
CF010	jackmouse(ジャックマウス) 佐藤 充希 早稲田大学マイクロマウスクラブ	メカ:2週間 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2週間 /ユニバーサル基板 ソフト:2週間	ARM系 /NXP LPC1114 48[MHz] /32[kB] / 4[kB] /	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1350[mAh] /YUNTONG CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Oriental Motor PKE243A-C3 SLA7078MRT サンケン電 気株式会社 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / L-51ROPT1D1 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径52mm 幅9mm 補助輪なし	95x90x125[mm] 900[g] 左右(2輪)速度差方式	LPCXpresso Eagle	足立法
CF011	ARMic-SMA(アーミック・エス エムイー) 嶋崎 祐希 早稲田大学マイクロマウスクラブ	メカ:3ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:3ヶ月	ARM系 /NXP LPC1114/302 48[MHz] /32[kB] / 4[kB] /	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1300[mAh] /Yuntong CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / OrientalMotor PKE243A-C3 SLA7078MRT その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / L-51ROPT1D1 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径34mm 幅8mm 補助輪なし	95x85x90[mm] 400[g] 左右(2輪)速度差方式	LPCXpresso EAGLE	足立法
CF012	SK-3110(エスケーサンイイチ ゼロ) 斎藤 喬介 早稲田大学マイクロマウスクラブ	メカ:一か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:二か月 /ユニバーサル基板 ソフト:一年半	ARM系 /NXP LPC1114/302 48[MHz] /32[kB] / 4[kB] /	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1000[mAh] /YUNTONG CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / OrientalMotor PKE243A-C3 SLA7078MRT サンケン電 気株式会社 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / L-51ROPT1D1 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径58mm 幅8mm 補助輪なし	95x90x125[mm] 900[g] 左右(2輪)速度差方式	PCXpresso Eagle	足立法
CF013	フィリップス(フィリップス) 松田 剛 早稲田大学マイクロマウスクラブ	メカ:3ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月 /プリント基板 ソフト:6ヶ月	ARM系 /NXP LPC1114/302 48[MHz] /32[kB] / 4[kB] /	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1000[mAh] /YUNTONG CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / OrientalMotor PKE243A-C3 SLA7078MRT その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / L-51ROPT1D1 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径52mm 幅9mm 補助輪なし	89x90x65[mm] 660[g] 左右(2輪)速度差方式	LPCXpresso eagle	足立法
CF014	メグギーマウスRX(メグギーマ ウスアールエックス) 標 祥太郎 早稲田大学マイクロマウスクラブ	メカ:一か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:二か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:半年	RX系 /Renesas RX220 32[MHz] /256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1000[mAh] /YUNTONG CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / OrientalMotor PKE243A-C3 SLA7078MRT サンケン電 気株式会社 その他1無し/その他2無し	可視光センサ:4 [個] / ST-1KL3A / 距 離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径52mm 幅9mm 補助輪なし	95x90x125[mm] 900[g]	RENESAS 開発ソフト Eagle	足立法
CF015	sophia(ソフィア) 江崎 陸 早稲田大学マイクロマウスクラブ	メカ:2か月間 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2か月間 /ユニバーサル基板 ソフト:2か月間	ARM系 /NXP LPC1114/302 48[MHz] /32[kB] / 4[kB] /	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1000[mAh] /Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / OrientalMotor PKE243A-C3 SLA7078MRT サンケン電 気株式会社 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / L-51ROPT1D1 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径52mm 幅9mm 補助輪なし	95x90x125[mm] 900[g] 左右(2輪)速度差方式	LPCXpresso Eagle	足立法
CF016	SeaHorse(シーホース) 渡部 竜也 早稲田大学マイクロマウスクラブ	メカ:1年 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1年 /ユニバーサル基板 ソフト:1年	ARM系 /NXP LPC1114/302 48[MHz] /32[kB] / 4[kB] /	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1000[mAh] /YUNTONG CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / OrientalMotor PKE243A-C3 SLA7078MRT サンケン電 気株式会社 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / L-51ROPT1D1 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径54mm 幅9mm 補助輪なし	95x90x125[mm] 800[g] 左右(2輪)速度差方式	LPCXpresso Eagle	足立法
CF017	Nucleoくん(ヌクレオくん) 館石 藍 早稲田大学マイクロマウスクラブ	メカ:2ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:2ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:1年	ARM系 /STmicro STM32F303K8T6 64[MHz] /64[kB] / 16[kB] /	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1000[mAh] /YUNTONG CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / PKE243A-C3 SLA7078MRT その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / L-51ROPT1D1 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径53mm 幅9mm 補助輪なし	102x97x97[mm] 663[g] 左右(2輪)速度差方式	Platform IO	足立法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
CF018	maze v2(メイズ) 西澤 誠人 早稲田大学マイクロマウスクラブ	メカ:5年 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3年 /ユニバーサル基板 ソフト:5年	ARM系 /NXP LPC1114/302 48[MHz] /32[kB] / 4[kB] /	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/1000[mAh] /YUNTONG CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / OrientalMotor PKE243A-C3 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / L-51ROPT1D1 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径52mm 幅9mm 補助輪なし	95x90x125[mm] 900[g] 左右(2輪)速度差方式	LPCXpresso EAGLE	足立法
CF019	ntk001(エヌティーケーワン) 近藤 貴久 早稲田大学マイクロマウスクラブ	メカ:1か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1か月 /ユニバーサル基板 ソフト:6か月	ARM系 /NXP LPC1114/302 48[MHz] /32[kB] / 4[kB] /	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/1000[mAh] /Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / OrientalMotor PKE243A-C3 SLA7078MRT その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / L-51ROPT1D1 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径52mm 幅8mm 補助輪なし	98x87x135[mm] 750[g]	LPCXpresso Eagle,Solid Works	足立法
CF020	Ater(アーテル) 幸地 良太 立命館大学ロボット技術研究会	メカ:2ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:2ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:2ヶ月	ARM系 /STmicro STM32F405RGt6 168[MHz] / 1.024[MB] / 192[kB] /	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/250[mAh]/FULLYMAX CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER1717003SR tb6612fng その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH4545 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER IE2-512 / 磁気式 /	4輪 直径27mm 幅8mm 補助輪なし	100x78x25[mm] 100[g] 左右(4輪)速度差方式	Eclipse Fusion360, KiCAD	足立法
CF021	番長と幹部(バンチョウトカンブ) 横田 葵/高山 亜理沙 立命館大学ロボット技術研究会(RRST)	メカ: / 電気: / ソフト:	/	/ [セルor本]/[V]/[mAh]/ /[セルor本]/[V]/[mAh]/	0 [個] / その他1無し/その他2無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]		未回答
CF022	SKM(エスケイエム) 佐藤 翔 法政大学電気研究会	メカ:1年 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1年 /ユニバーサル基板 ソフト:1年	RX系 /Renesas R5F56218BDFP 96[MHz] /512[kB] / 96[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/450[mAh]/HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 詳細不明 TB6549PG その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / TPS601A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / LY3200 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / REL18-100BP / 光学式 /	2輪 直径 33.5mm 幅7mm 補助輪なし	96x65x56[mm] 184.5[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト KiCad, 鍋 CAD, inventor	足立法
CF023	Oribe(オリベ) 吉田 建 法政大学電気研究会	メカ:1年 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1年 /ユニバーサル基板 ソフト:1年	RX系 /Renesas R5F56218BDFP 96[MHz] /512[kB] / 96[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/450[mAh]/HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 詳細不明 TB6549PG その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / TPS601A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / LY3200 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / REL18-100BP / 光学式 /	2輪 直径 33.5mm 幅7mm 補助輪なし	98x70x6.5[mm] 191.5[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト KiCad, 鍋 CAD	足立法
CF024	2.0(ニーテンゼロ) 長澤 俊典 法政大学電気研究会	メカ:4ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月 /キット、その他 ソフト:4ヶ月	RX系 /Renesas R5F56218BDFP 96[MHz] /51[kB] / 96[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/450[mAh]/hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 TB6549PG その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / TPS601A // ジャイロセンサ:1 [個] / LY3200 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / REL18-100BP / 光学式 /	2輪 直径32mm 幅6mm 補助輪なし	87x62x57[mm] 195[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト KiCAD	未定
CF025	Juice(English) GuoZhibin	メカ:2 Months /オリジナル設計機体 電気:2 Months /オリジナルプリント基板 ソフト:2 Months	ARM系 /Texas Instruments TM4C123GH6PM 80[MHz] /256[kB] / 32[kB] /	LiPo/ 1 [セルor本]/3.7[V]/300[mAh]/DS CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Unknown DRV8837 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / TSL262 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ICM20608 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / DIY / 光学式 / 9-line encoder.	2輪 直径 22.76mm 幅9mm 補助輪なし	88.634x67.365x25[mm] 56.55[g] 左右(2輪)速度差方式	Code Composer Studio Altium Designer	足立法
CF026	Potato(English) Tian Dawei	メカ:2months /オリジナル設計機体 電気:2months /オリジナルプリント基板 ソフト:2months	ARM系 /STmicro STM32F405RG 168[MHz] / 1.024[MB] / 192[kB] /	LiPo/ 1 [セルor本]/3.7[V]/300[mAh]/unknown CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / unknown DRV8837 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / TSL262 / 距離センサ(PSDなど反射光位置をAD変換) / INFRARED LIGHT-TO-VOLTAGE OPTICAL SENSOR ジャイロセンサ:1 [個] / ICM20608 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / DIY / 光学式 /	2輪 直径22mm 幅9mm 補助輪なし	78x64x23[mm] 50[g] 左右(2輪)速度差方式	Keil SOLIDWorks/Altium Designer	足立法
CF027	Pony tail(English) kan throngnumchai E-12 ROBOTCLUB KMITL	メカ: / 電気: / ソフト:	/	/ [セルor本]/[V]/[mAh]/ /[セルor本]/[V]/[mAh]/	0 [個] / その他1無し/その他2無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]		未回答

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
CF028	Rainy day(English) thanapoom pumee E-12 ROBOTCLUB KMITL	メカ: / 電気: / ソフト: /	/	/ [セルor本]/[V]/ [mAh]/ / [セルor本]/[V]/ [mAh]/	0 [個] / その他1無し/その他2無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]		未回答
CF029	Chiminigagua(English) Nicolas Geovanny Nino Nino Con Ciencia Col	メカ: 3 Meses /オリジナル設計機体 電気: 3 Meses /オリジナルプリント基板 ソフト: 3 Meses	ARM系 /Atmel Micro controlador ATMEGA 32U4: 16[MHz] /32[kB] / 2.5[kB] / 1[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/300[mAh]/T urnigy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Pololu DC TB6612FNG. その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / Sharp 4 - 10 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / Pololu / AD変 換して取込む / エンコーダ:2 [個] / Maxon / 磁気式 /	2輪 直径30mm 幅20mm 補助輪なし	160x130x150[mm] 500[g] 左右(4輪)速度差方式	Atmel Studio Solid Works/ Proteus	右手法
CF030	TQD-Micromouse JZ(English) Lihong Song EPIP	メカ: one year /オリジナル設計機体 電気: one year /オリジナルプリント基板 ソフト: one year	ARM系 /STmicro STM32F103RBT6 72[MHz] /256[kB] / 48[kB] / 128[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/250[mAh]/D ualSky CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Rui Sheng その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:6 [個] / RM-3638 / 距離 センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径20mm 幅10mm 補助輪なし	92x74x38[mm] 90[g] 左右(2輪)速度差方式	Keil Protel	求心法
CF031	Reporter(English) Ruobin Wang NKU_Lightning	メカ: one year /オリジナル設計機体 電気: one year /オリジナルプリント基板 ソフト: one year	ARM系 /STmicro STM32F103RCT6 72[MHz] /256[kB] / 48[kB] / 64[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/130[mAh]/D ualSky CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Rui Sheng その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / TPS601A / 距離 センサ(反射光量をAD変換) /	4輪 直径20mm 幅10mm 補助輪なし	92x74x40[mm] 100[g] 左右(4輪)速度差方式	IAR Protel	求心法
CF032	Aset(English) Sejeong RT`2	メカ: a month /グループの標準設計 機体、キット、その他 電気: a month /オリジナルプリント基板 ソフト: a month	ARM系 /STmicro STM32F103CBT 72[MHz] /20[kB] / 20[kB] / 128[kB]	リチウム一次電池 / 4 [セルor 本]/6[V]/160[mAh]/FU LLRIVER CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / LUMAX/CL- 1L5,KODENSHI/ST-1KLA / 距離セン サ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径17mm 幅10mm 補助輪なし	78x110x21[mm] 200[g]	Microsoft Visual C++ Orcad/Dipt race	足立法
CF033	とつとこひろ太郎(トットコヒロタ ロウ) 伊藤 大起 東京理科大学 Mice	メカ: 3ヶ月 /オリジナル設計機体 電気: 3ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト: 3ヶ月	SH系 /Renesas SH7125 25[MHz] /128[kB] / 8[kB] /	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/460[mAh]/ TURNIGY CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ - その他1無し/その他2無し	可視光センサ:4 [個] / ST-1KL3A / 距 離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径 48.5mm 幅0.5mm 補助輪なし	116x87x90[mm] 684[g]	RENESAS 開発ソフト Kicad Inventer	足立法
CF034	スターライト(スターライト) 吉川 竜平 東京理科大学 Mice	メカ: 3か月 /オリジナル設計機体 電気: 3か月 /ユニバーサル基板 ソフト: 3か月	SH系 /Renesas SH7125 25[MHz] /128[kB] / 8[kB] /	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/460[mAh]/ TURNIGY CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / PKE243A-C3 その他1無し/その他2無し	可視光センサ:4 [個] / OS5RKA5111P / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径51mm 幅3mm 補助輪なし	140x95x80[mm] 725[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト 鎧CAD	足立法
CF035	viola(ヴィオラ) 渡邊 童子 東京理科大学 Mice	メカ: 3ヶ月 /オリジナル設計機体 電気: 1ヶ月 /キット、その他 ソフト: 1年	RX系 /Renesas RX631 64ピンLQFP 50[MHz] /64[kB] / 512[kB] /	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh]/T URNIGY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1717 TB6614 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:5 [個] / ST-1KL3A / ラ インセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / LY3200 / AD変 換して取込む /	2輪 直径24mm 幅3mm 補助輪なし	100x7.4x30[mm] 112[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト kicad	足立法
CF036	JASALMA(ジャサルマ) 高尾 圭祐 東京理科大学 Mice	メカ: 1ヶ月 /グループの標準設計機 体、キット、その他 電気: 3ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト: 2ヶ月	SH系 /Renesas SH7125 25[MHz] /128[kB] / 8[kB] /	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/450[mAh]/ Kypom CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Orientalmoter PKE243A-L VEXTA EIC4311 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / ST1KL3A / 距離 センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径51mm 幅5mm 補助輪なし	11.1x9x8.8[mm] 725[g]	RENESAS 開発ソフト Fusion360	足立法
CF037	Mr.G-co(ミスタージーコ) 鄭睿桓	メカ: 1ヶ月 /グループの標準設計機 体、キット、その他 電気: 1ヶ月 /キット、その他 ソフト: 3ヶ月	RX系 /Renesas RX631 100[MHz] /2[MB] / 256[kB] / 32[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1000[mAh] /TURNIGY CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ミネベア その他1無し/その他2無し	可視光センサ:4 [個] / ST-1KL3A / 距 離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径 47.5mm 幅3mm 補助輪なし	120x73x80[mm] 520[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
CF038	ふらっしゅ(フラッシュ) 札辻 直人 株式会社ステップワン ふらっしゅチーム	メカ:0 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:0 /キット、その他 ソフト:9か月	SH系 /Renesas R5F71253N50FP 48[MHz] /128[kB] / 8[kB] /	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1000[mAh] /Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / 日本電産サーボ株 式会社 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / ST-1KL3A / 距 離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし	120x73x80[mm] 460[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
CF039	船越君(フナコシケン) 大場 響 関東学院大学	メカ:0 /グループの標準設計機体、 キット、その他 電気:0 /キット、その他 ソフト:半年	H8系 /Renesas HD64F3694F 20[MHz] /32[kB] / 2[kB] /	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/320[mAh]/ HYPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / 多摩川精機 LV8741V その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / LBR-127HLD / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径31mm 幅14mm 補助輪なし	90x100x30[mm] 200[g] 左右(2輪)速度差方式	Best Technology 開発ソフト	拡張左 手法
CF040	Phosphorus-β(フォスファラス ベータ) 藤井 匠透 豊田工業大学ロボコンサークル Ti-Robot	メカ:3か月 /グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:3か月 /キット、その他 ソフト:1か月	RX系 /Renesas R5F5631MDDFM 96[MHz] /256[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo/ 25 [セルor 本]/11.1[V]/1000[mAh] /Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ミネベア SLA7070MPRT サンケン 電気株式会社 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / ST-1KL3LA / 距 離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径 47.5mm 幅7.5mm 補助輪なし	120x73x88[mm] 530[g]	RENESAS 開発ソフト	左手法
CF041	黒い(クロイ) lian zeyuan 日本電子専門学校	メカ:2ヶ月 /グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:2ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:1.5ヶ月	H8系 /Renesas H8- 3069F 25[MHz] /256[kB] / 16[kB] /	NiCd/ 12 [セルor 本]/14[V]/1000[mAh]/ GS-YUASA CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ 社 SLA7083M その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:3 [個] / 浜松ホトニクス / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径50mm 幅10mm 補助輪なし	112x94x73[mm] 760[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC Inventor AutoCAD	足立法
CF042	迷子(マイゴ) LU JIAHUI 日本電子専門学校	メカ:2ヶ月 /グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:2ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:2ヶ月	H8系 /Renesas H8- 3069F 25[MHz] /256[kB] / 16[kB] /	NiCd/ 12 [セルor 本]/14[V]/1000[mAh]/ GS-YUASA CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ 社 SLA7083M その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:3 [個] / 浜松ホトニクス / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径50mm 幅10mm 補助輪なし	112x94x73[mm] 760[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC Inventor AutoCAD	足立法
CF043	ヘンリー(ヘンリー) 佐藤 祐輔 日本電子専門学校	メカ:7月~10月(実質2ヶ月) /グル ープの標準設計機体、キット、その他 電気:7月~10月(実質2ヶ月) /ユニ バーサル基板 ソフト:7月~10月(実質2ヶ月)	H8系 /Renesas H8- 3069F 25[MHz] /256[kB] / 16[kB] / 256[kB]	NiCd/ 12 [セルor 本]/1.2[V]/1000[mAh]/ GS-YUASA CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / サンケン その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:3 [個] / 浜松ホトニクス 赤外線LED / 距離センサ(反射光量を AD変換) 距離センサ(PSDなど反射光 位置をAD変換) デジタル値出力距離 センサ ラインセンサ(反射光量をAD変 換) ラインセンサ(反射光量を2値化変 換) /	2輪 直径50mm 幅10mm 補助輪なし 2輪 直径50mm 幅10mm	112x94x73[mm] 760[g]	GCC Inventor AutoCAD	求心法
CF044	轟天(ゴウテン) 小川 亮 日本電子専門学校	メカ:7月~10月 /グループの標準設 計機体、キット、その他 電気:7月~10月 /ユニバーサル基板 ソフト:10月~大会当日	H8系 /Renesas 3069F 25[MHz] /256[kB] / 16[kB] / 256[kB]	NiCd/ 12 [セルor 本]/1.2[V]/1000[mAh]/ GS-YUASA CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / SLA7083M サンケンSLA7083M その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:3 [個] / 浜松ホトニクス / 距離センサ(反射光量をAD変換) 距離 センサ(PSDなど反射光位置をAD変換) ラインセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径50mm 幅10mm 補助輪なし	112x94x73[mm] 760[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC	足立法
CF045	しろ(シロ) 岩井 直貴 日本電子専門学校	メカ:2ヶ月 /グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:2ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:2ヶ月	H8系 /Renesas 3069F 25[MHz] /256[kB] / 16[kB] /	NiCd/ 12 [セルor 本]/14[V]/1000[mAh]/ GS-YUASA CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ユニポーラステッ プモータ その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:3 [個] / 浜松ホトニクス / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径50mm 幅10mm 補助輪なし	112x94x73[mm] 760[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC	足立法
CF046	htn39(エイチティーエヌサンジ ュウキョウ) 林 龍里 日本電子専門学校	メカ:7月~10月(実質2か月) /グル ープの標準設計機体、キット、その他 電気:7月~10月(実質2か月) /ユニ バーサル基板 ソフト:10月~大会当日(実質1.5か月)	H8系 /Renesas H8- 3069F 25[MHz] /256[kB] / 16[kB] /	NiCd/ 12 [セルor 本]/1.2[V]/1000[mAh]/ GS-YUASA CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ 社 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:3 [個] / 浜松ホトニクス / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径50mm 幅10mm 補助輪なし	112x94x73[mm] 760[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC Inventor AutoCAD	足立法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
CF047	MM_06E(エムエム) 榎本 翔太 日本電子専門学校	メカ:7月~10月(2ヶ月) / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:7月~10月(2ヶ月) / ユニバーサル基板 ソフト:7月~10月(2ヶ月)	H8系 /Renesas 3096F 25[MHz] /16[kB] / 256[kB] /	NiCd/ 12 [セルor本]/14[V]/1000[mAh]/GS-YUASA CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / サンケンSLA7083M その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:3 [個] / 浜松ホトニクス / 距離センサ(PSDなど反射光位置をAD変換) /	2輪 直径50mm 幅10mm 補助輪なし	112x94x73[mm] 760[g]	GCC	足立法
CF048	日本電子MM2017(ニホンデンシマイクロマウスニセンジュウナナ) 河西 昌幸 日本電子専門学校	メカ:2ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2ヶ月 / ユニバーサル基板 ソフト:1.5ヶ月	H8系 /Renesas H8-3069F 25[MHz] /256[kB] / 16[kB] /	NiCd/ 12 [セルor本]/14[V]/1000[mAh]/GS-YUASA CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ社 サンケン社専用IC その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:3 [個] / 浜松ホトニクス / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径50mm 幅10mm 補助輪なし	112x94x73[mm] 760[g] 左右(2輪)速度差方式	Best Technology 開発ソフト AutoCAD	足立法
CF049	しゅわしゅわさん(シュワシュワサン) 石井 祐貴 日本電子専門学校	メカ:7月~10月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:7月~10月 / ユニバーサル基板 ソフト:7月~10月	H8系 /Renesas 3069F 25[MHz] /16[kB] / 256[kB] /	NiCd/ 12 [セルor本]/14[V]/1000[mAh]/GS-YUASA CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ユニポーラステップモータ その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:3 [個] / 浜松ホトニクス 赤外線LED / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径50mm 幅10mm 補助輪なし	112x94x73[mm] 760[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC Inventor AutoCAD	足立法
CF050	守重(モリシゲ) 石野 雅貴 日本電子専門学校	メカ:7月-10月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:7月-10月 / ユニバーサル基板 ソフト:10月-11月	H8系 /Renesas H8-3069F 25[MHz] /256[kB] / 16[kB] /	NiCd/ 12 [セルor本]/1.2[V]/1000[mAh]/GS-YUASA CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / サンケン その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:3 [個] / 浜松ホトニクス 赤外線LED / 距離センサ(反射光量をAD変換) 距離センサ(PSDなど反射光位置をAD変換) デジタル値出力距離センサ ラインセンサ(反射光量をAD変換) ラインセンサ(反射光量を2値化変換) /	2輪 直径50mm 幅10mm 2輪 直径50mm 幅10mm	112x94x73[mm] 760[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC inventor autocad	求心法
CF051	長江俺は長江(チョウコウオレハチョウコウ) 譚 昆 日本電子専門学校	メカ:2ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2ヶ月 / ユニバーサル基板 ソフト:1.5ヶ月	H8系 /Renesas H8-3069F 25[MHz] /256[kB] / 16[kB] /	NiCd/ 12 [セルor本]/14[V]/1000[mAh]/GS-YUASA CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ社 SLA7083M その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:3 [個] / 浜松ホトニクス / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径50mm 幅10mm 補助輪なし	112x94x73[mm] 760[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC Inventor AuToCAD	足立法
CF052	よちお(ヨチオ) 高橋 友希 日本電子専門学校	メカ:7月~10月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:7月~10月 / ユニバーサル基板 ソフト:7月~10月	H8系 /Renesas H8-3069F 25[MHz] /256[kB] / 16[kB] /	NiCd/ 12 [セルor本]/1.2[V]/1000[mAh]/GS-YUASA CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ユニポーラステップモータ サンケン SLA7083M その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:3 [個] / 浜松ホトニクス / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径50mm 幅10mm 補助輪なし	112x94x73[mm] 760[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC Inventor AutoCAD	足立法
CF053	Ced(シード) 保坂 実 Team Pumpkin Pie	メカ:3ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:3ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:2ヶ月	ARM系 /NXP LPC1768 96[MHz] /512[kB] / 64[kB] /	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/450[mAh]/HYPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Orientalmotor PKP213U05A SLA7073 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:5 [個] / sharp GP2Y0E02A / 距離センサ(PSDなど反射光位置をAD変換) /	2輪 直径 26.6mm 幅6mm 補助輪なし	85.2x83.4x51.8[mm] 213[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC inventor eagle	求心法
CF054	S15(エスイチゴー) 御子貝 真一 Team Pumpkin Pie	メカ:1日 / オリジナル設計機体 電気:3ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:4ヶ月	ARM系 /NXP LPC1768 96[MHz] /512[kB] / 32[kB] /	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/450[mAh]/HYPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ORIENTAL MOTOR,PKP213U05A SLA7073MPRT,サンケン電気株式会社 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / シャープ株式会社,GP2Y0E02B / デジタル値出力距離センサ /	2輪 直径 22.5mm 幅6mm 補助輪なし	90x80x40[mm] 200[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC Inventor,Ki cad	求心法
CF055	ズズマウス(ズズマウス) 倉澤 一詩 TeamPumpkinPie	メカ:6カ月 / オリジナル設計機体 電気:1カ月 / プリント基板 ソフト:1カ月	ARM系 /NXP LPC1768 96[MHz] /512[kB] / 64[kB] /	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/450[mAh]/HYPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Orientalmotor PKP213U05A SLA7073 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / シャープ測距モジュール GP2Y0E202A (アナログ出力) / 距離センサ(PSDなど反射光位置をAD変換) /	2輪 直径25mm 幅7mm 補助輪なし	95x84x58.7[mm] 260[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC Inventor KiCAD	求心法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
CF056	Sacrifice(サクリファイス) 早川 大輝 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:2ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:15日 / プリント基板 ソフト:3ヶ月	RX系 /Renesas R5F5631PCDFM 100[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/240[mAh]/Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1717T003SR TOSHIBA TB6612FNG その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / TSL262R / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-9250 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER IEH-512 / 光学式 /	2輪 直径26mm 幅7.9mm 補助輪なし	100x80x26[mm] 100[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト DesignSpark Mechanical, Eagle	足立法
CF057	牛鳴Tomorrow(ギユウメイトウモロー) 柴原 将太郎 電気通信大学ロボメカ工房	メカ: / 電気: / ソフト: /	/ [MHz] / / /	/ [セルor本]/[V]/[mAh] / [セルor本]/[V]/[mAh] /	0 [個] / その他1無し/その他2無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]		未回答
CF058	TEE_vol.1(ティー ボルワン) 樋口 奎 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:2ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2ヶ月 / プリント基板 ソフト:1ヶ月	RX系 /Renesas R5F52206BDFM 32[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/450[mAh]/Hyperion CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / PKE243A-L その他1無し/その他2無し	可視光センサ:4 [個] / OS5RKA5111A / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径52mm 幅8mm 補助輪なし	120x85x110[mm] 700[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Eagle	足立法
CF059	uLtimA (ウルティマ) 足立 博紀 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:30日 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:30日 / プリント基板 ソフト:30日	RX系 /Renesas R5F5631PCDFM 100[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/120[mAh]/はいペリおん CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / SCR2005 TB6612FNG その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / TSL262R // エンコーダ:2 [個] / MR13 / 磁気式 /	2輪 直径26mm 幅7.9mm 補助輪なし	100x80x26[mm] 100[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Fusion360 Eagle	足立法
CF060	ワカバ(ワカバ) 山田 諒太郎 ロボメカ工房	メカ:1週間 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3週間 / オリジナルプリント基板 ソフト:2週間	RX系 /Renesas RX631 100[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/250[mAh]/ZIPPY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 1717T-003SR TB6612FNG その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU9250 // エンコーダ:2 [個] / IE2-512 //	2輪 直径26mm 幅5mm 補助輪なし	100x80x30[mm] 130[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Inventor	足立法
CF061	i^2(アイ スクエア) 市野塚 朝 電通大ロボメカ工房OB	メカ:わずれました / オリジナル設計機体 池澤あやか 電気:わずれました / オリジナルプリント基板 ソフト:けいぞくちゅう	SH系 /Renesas SH7137 0[MHz] / / /	LiPo/ 2 [セルor本]/7.2[V]/0[mAh]/色々使ってる CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 1717 ? その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:5 [個] / わずれました / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / わずれました / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / わずれました / 光学式 /	2輪 直径0mm 幅10mm 補助輪なし	0x0x0[mm] 0[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト 色々	足立法
CF062	BAVE(バイブ) 市河 拓	メカ: ? / グループの標準設計機体、キット、その他 電気: ? / キット、その他 ソフト:2週間	その他 /Renesas STM ? [MHz] / / /	LiPo/ 2 [セルor本]/7.2[V]/120[mAh]/ハイペリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / ? その他1無し/その他2無し	可視光センサ:2 [個] / no data / 距離センサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / アルプス / 光学式 /	2輪 直径20mm 幅10mm 補助輪なし	120x100x30[mm] 100[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
CF063	はさまうす(ハサマウス) 田川 芳洋	メカ:0日 / オリジナル設計機体 電気:0日 / キット、その他 ソフト:1年	ARM系 /Broadcom Cortex-A53 1200[MHz] // 1[GB] / 8[GB]	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/1000[mAh] /RT CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / 不明 その他1無し/その他2無し	可視光センサ:2 [個] / 不明 //	2輪 直径50mm 幅10mm 補助輪なし	130x100x83[mm] 740[g] 左右(2輪)速度差方式	raspberrypi なし	足立法
CF064	よいどれ2号(ヨイドレニゴウ) 池澤あやか マウス女子会	メカ:1ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月 / キット、その他 ソフト:3ヶ月	SH系 /Renesas SH7125 48[MHz] / 256[kB] / 8[kB] /	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/1000[mAh] /タマゾー CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / 日本サーボ その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / コウデンシ / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし	120x75x75[mm] 470[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト 使ってない	足立法
CF065	崖っぶちアタッカー(ガケツブチアタッカー) 近藤 那央	メカ:1年 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1年 / キット、その他 ソフト:1年	SH系 /Renesas SH7125 48[MHz] / 256[kB] / 4[kB] /	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/1000[mAh] /TAMAZO CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / EH39-801 その他1無し/その他2無し	可視光センサ:4 [個] / オプトサプライ、光電子 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし	120x75x80[mm] 475[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
CF066	天の童(テンノウラベ) 山川 未来 やまがたロボットクラブ	メカ:1ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月 /キット、その他 ソフト:4ヶ月	RX系 /Renesas RX631 96[MHz] /256[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1000[mAh] /TURNIGY CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ミネベア17PM- K777UN01CN サンケンSLA7070M その他1無し/その他2無し	可視光センサ:4 [個] / コーデンST- 1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径47mm 幅7.5mm 補助輪なし	120x73x80[mm] 520[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
CF067	gateway(ゲートウェイ) 出口 泰章 金沢高専ハンズオン部	メカ:1年7か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1年7か月 /キット、その他 ソフト:1年7か月	H8系 /日立 3694 20[MHz] /32[kB] / 2[kB] / 32[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/11.1[V]/450[mAh]/ HYPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ - その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH4550 / 距離 センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径27mm 幅8mm 補助輪なし	100x80x55[mm] 180.6[g]	GCC	左手法
CF068	resistance(レジスタンス) 東中 建都 金沢高専ハンズオン部	メカ:1年7か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1年7か月 /キット、その他 ソフト:1年7か月	H8系 /日立 3694 20[MHz] /32[kB] / 2[kB] / 32[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/450[mAh]/ HYPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Orientalmotor その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH4550 / 距離 センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径27mm 幅8mm 補助輪なし	100x80x55[mm] 180.6[g]	GCC	左手法
CF069	NOTイレギュラー(ノットイレギュラー) 谷内 優弥 金沢高専ハンズオン部	メカ:3か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3か月 /プリント基板 ソフト:一年	H8系 /Renesas 3694 20[MHz] // 2[kB] / 32[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/450[mAh]/ HYPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH4550 / 距離 センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径29mm 幅9mm 補助輪なし	100x80x55[mm] 200[g]	GCC	左手法
CF070	りょうちゃん(リョウチャン) 太田 瑠登 向上高校情報研究部	メカ:3か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1か月 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:2か月	H8系 /Renesas H8/3694F 20[MHz] /32[kB] / 2[kB] /	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]/ Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ORIENTAL MOTOR その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:3 [個] / KODENSHI / 距 離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径50mm 幅7mm 補助輪なし	100x85x105[mm] 500[g]	Best Technology 開発ソフト	足立法
CF071	りえちゃん(リエチャン) 香月 大我 向上高校情報研究部	メカ:2か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2か月 /ユニバーサル基板 ソフト:2か月	H8系 /Renesas H8/3694F 20[MHz] /32[kB] / 2[kB] /	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]/ Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ORIENTAL MOTOR その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:3 [個] / KODENSHI / 距 離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径50mm 幅7mm 補助輪なし	100x85x105[mm] 500[g]	Best Technology 開発ソフト	足立法
CF072	ドレーク(ドレーク) 宮田 正人 埼玉県立新座総合技術高校	メカ:7~8月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:4~7月 /ユニバーサル基板 ソフト:7~9月	RX系 /Renesas rx220 20[MHz] /256[kB] / 16[kB] / 4[GB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/240[mAh]/ hyperion CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / oriental motor tb6608 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:3 [個] / st-1kl3 / 距離セ ンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径25mm 幅5mm 補助輪なし	85x80x50[mm] 202[g]	RENESAS 開発ソフト	左手法
CF073	Turtlex(タートルクス) 岸 大智 埼玉県立新座総合技術高校	メカ:1か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:5か月 /ユニバーサル基板 ソフト:3か月	RX系 /Renesas F52206BDFM 32[MHz] /256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/240[mAh]/ HYPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Orientalmotor_PKP213D05 A TB6608FNG その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:3 [個] / ST-1KL3A / 距 離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径19mm 幅5mm 2輪 直径25mm 幅5mm	100x56x75[mm] 208.8[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	左手法
CF074	もちもち大福もちもちもち(モチモチダイフクモチモチモチ) 和田 巧光 長野県工科大学短期大学校	メカ:7ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:0ヶ月 /キット、その他 ソフト:7ヶ月	ARM系 /ARM ARM9 300[MHz] / 16[MB] / 64[MB] / 16[GB]	リチウム一次電池/ 6 [セルor 本]/1.2[V]/1900[mAh]/ 三洋電機株式会社 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / レゴ マ インドストーム その他1無し/その他2無し	可視光センサ:3 [個] / レゴ マインドス トーム / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / カラーセンサ エンコーダ:2 [個] / レゴ マインドスト ーム //	2輪 直径 81.6mm 幅14mm 補助輪なし	135x109x167[mm] 755[g]	GCC	足立法
CF075	^3(ハトサン) 小林 広樹 長野県工科大学短期大学校	メカ:1 /グループの標準設計機体、 キット、その他 電気:0 /キット、その他 ソフト:6	ARM系 /ARM ARM9 300[MHz] / 16[MB] / 64[MB] / 16[GB]	リチウム一次電池/ 1 [セルor 本]/7.4[V]/2200[mAh]/ LEGO CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / LEGO, マインドストーム その他1無し/その他2無し	可視光センサ:3 [個] / LEGO,マインドス トーム / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / LEGO,マインドス トーム // その他:1 [個] / LEGO,マインドストーム / タッチセンサ	2輪 直径 81.6mm 幅14mm 補助輪なし	130x115x150[mm] 711[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC	足立法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
CF076	明晰(メイセキ) 角坂 瞭 渋谷教育学園幕張高等学校 物理部	メカ:2か月 / オリジナル設計機体 電気:1か月 / ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:1か月	SH系 / Renesas SH7125 50[MHz] / 128[kB] / 8[kB] /	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 1000[mAh] /TURNIGY CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Orientalmotor PKE243A-C3 SLA7073MPRT その他1無し/その他2無し	可視光センサ:4 [個] / 新日本無線株式会社 NJL7502L / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径51mm 幅5mm 補助輪なし	125x125x125[mm] 800[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト なし	足立法
CF077	メンチカツ1号(メンチカツイチゴウ) 多田 皓海 渋谷教育学園幕張中学校電気部	メカ:2週間 / オリジナル設計機体 電気:5ヶ月 / ユニバーサル基板 ソフト:2ヶ月	PIC系 / MICROCHIP dsPIC30F4013 32[MHz] / 1[kB] / 2[kB] / 4[kB]	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 1000[mAh] /Turnigy CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ - PKE243A-L SLA7073MPRT その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / 東芝 TPS601A / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径52mm 幅4mm 補助輪なし	130x100x130[mm] 850[g] 左右(2輪)速度差方式	MPLAB X	左手法
CF078	Buono-the first(ボノザファースト) 大野 隆輔 渋谷教育学園幕張中学校電気部	メカ:5ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:5ヶ月 / ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:2ヶ月	SH系 / Renesas SH7125F 50[MHz] / 128[kB] / 8[kB] /	NiMH / 10 [セルor 本] / 12[V] / 1900[mAh] / Panasonic CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Orientalmotor SLA7073MPRT その他1無し/その他2無し	可視光センサ:4 [個] / tps601a 東芝 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤色	2輪 直径51mm 幅6mm 補助輪なし	110x100x160[mm] 1200[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	左手法
CF079	レオン1号(レオンイチゴウ) 宇佐見 真輝 渋谷教育学園幕張中学校電気部	メカ:5日 / オリジナル設計機体 電気:8日 / ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:35日	SH系 / Renesas sh7125 50[MHz] / 128[kB] / 8[kB] /	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 1000[mAh] /Turnigy CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / pke243a-c3 orientalmotor sla7073mprt サンケン電気 株式会社 その他1無し/その他2無し	可視光センサ:4 [個] / tps601a 東芝 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 光の色は赤	2輪 直径51mm 幅5mm 補助輪なし	120x105x140[mm] 910[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	左手法
CF080	パニスワーク号(パニスワークゴウ) 浜口 馨 海城物理部	メカ: / 電気: / ソフト:	/ [MHz] / / /	/ [セルor本] / [V] / [mAh] / / [セルor本] / [V] / [mAh] /	0 [個] / その他1無し/その他2無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]		未回答
CF081	先技-C(センギシー) 中村 真弓 TCS	メカ:4ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:4ヶ月 / キット、その他 ソフト:4ヶ月	RX系 / Renesas RENESAS RX631 96[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 1000[mAh] /Turnigy CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ミネベア 17PM- K777UN01C その他1無し/その他2無し	可視光センサ:4 [個] / コーデンシ ST-1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU9250 / デジタル値出力型 /	2輪 直径48mm 幅7.5mm 補助輪なし	120x73x80[mm] 520[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
CF082	先技-A(センギエー) 川村 誠 TCS	メカ:1日 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1日 / キット、その他 ソフト:1年	RX系 / Renesas R5F5631MDDFM 96[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 1000[mAh] /Turning CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ミネベア サンケンSLA7070 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / OptoSupply, コーデンシ / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし	120x73x77[mm] 520[g]	RENESAS 開発ソフト Kicad	足立法 自己改良版
CF083	ES7-A(イーエスナナ エー) 日比野 夏輝 TCS	メカ:1日 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1日 / キット、その他 ソフト:3か月	ARM系 / Renesas RENESAS RX631 96[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 1 [セルor 本] / 3[V] / 1500[mAh] / Pi Co3のキット付属のもの CPU関係と共用	ステッピングモータ 1 [個] / ミネベア製ステッピ ングモータ(PiCo3のキット 付属のもの) その他1無し/その他2無し	可視光センサ:4 [個] / PiCo3のキット付属のもの / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU9250 / デジタル値出力型 /	2輪 直径 100mm 幅15mm 補助輪なし	120x73x80[mm] 520[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
CF084	ES7-B(イーエスナナビーゴウキ) 永塚 尚紀 TCS	メカ:1日 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1日 / キット、その他 ソフト:1年	RX系 / Renesas R5F5631MDDFM 96[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 1000[mAh] /Turnigy CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ミネベア サンケン SLA7070 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / OptoSupply, コーデンシ / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし	120x73x77[mm] 520[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Kicad	足立法
CF085	ES7-C(イーエスセブンシー) 荒井 秀一 TCS	メカ:1日 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1日 / キット、その他 ソフト:2か月	RX系 / Renesas R5F5631MDDFM 96[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 1000[mAh] /Turning CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ミネベア サンケン SLA7070 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / OptoSupply, コーデンシ / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense MPU9250 / デジタル値出力型 /	2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし	120x73x77[mm] 520[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Kicad	足立法

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
CF096	GIANT(ジャイアント) 佐々木凱 日本工業大学 マイクロコンピュータ研究部	メカ: / 電気: / ソフト: /	/	/ [セルor本]/[V]/ [mAh]/ / [セルor本]/[V]/ [mAh]/	0 [個] / その他1無し/その他2無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]		未回答
CF097	ゆいP(ユイビー) 笠原 悠利 東洋大学川越文化団体連合 ロボット研究会	メカ:4週間 /グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:2週間 /ユニバーサル基板(オ リジナル設計) ソフト:2週間	AVR系 /Atmel ATmega328 16[MHz] /32[kB] / 2[kB] / 1[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/360[mAh]/T ahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモ ータ,PKP213U05A その他1無し/その他2無し	可視光センサ:4 [個] / ST1KL3A / 距離 センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径29mm 幅8mm 補助輪なし	70x71x85[mm] 230[g] 左右(2輪)速度差方式	Arduino Fusion360	足立法
CF098	24(ニジウヨシ) 西 泰明 東京農工大学ロボット研究会 R.U.R	メカ:3日 /オリジナル設計機体 電気:2か月 /ユニバーサル基板 ソフト:1か月	ARM系 /STmicro STM32F103CBT6 72[MHz] /128[kB] / 20[kB] / 12[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/12[V]/800[mAh]/T URNIGY CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Orientalmotor TB6560AHQ その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / SFH313FA / 距 離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし	110x90x110[mm] 760[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC	左手法
CF099	卵かけごはん(タマゴカケゴ ハン) 渡邊 公輔 東京農工大学ロボット研究会 R.U.R	メカ:1日 /オリジナル設計機体 電気:3週間 /オリジナルプリント基板 ソフト:2週間	ARM系 /STmicro STM32F103CBT6 72[MHz] /128[kB] / 20[kB] / 12[kB]	LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/1600[mAh]/ ジーフォース CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / TAMIY hyperdash3 その他1無し/その他2無し	可視光センサ:4 [個] / SFH313FA / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / 秋月 / /	2輪 直径20mm 幅10mm 補助輪なし	700x520x40[mm] 300[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC Eagle,solid works	右手法
CF100	チャッキー(チャッキー) 小林恒輝 兵庫県立大学ロボット研究会	メカ:半年 /グループの標準設計機体 、キット、その他 電気:半年 /オリジナルプリント基板 ソフト:半年	ARM系 /STmicro stm32f405 180[MHz] /1[MB] / 8[kB] /	LiPo/ 2 [セルor 本]/3.8[V]/370[mAh]/ ジーフォース CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / HAULHABER その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / ST-1KL3a / / ジャイロセンサ:1 [個] / mpu6500 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / HAULHABER / 磁 気式 /	2輪 直径 122mm 幅61mm 補助輪なし	120x70x40[mm] 100[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC Fusion360, kicad	ダイク ストラ 法
CF101	beginning(ビギニング) 川瀬 晴義 名城大学マイクロマウスゼミ	メカ:2日 /グループの標準設計機体 、キット、その他 電気:2日 /キット、その他 ソフト:3週間	RX系 /Renesas R5F5631MDDFM 100[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 32[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1000[mAh] /OPTION No.1 CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / ミネベア 17PM- K777UN01CN その他1無し/その他2無し	可視光センサ:4 [個] / コーデシ ST- 1KL3A / / 赤い光	2輪 直径48mm 幅7.5mm 補助輪なし	120x73x80[mm] 520[g]	RENESAS 開発ソフト	足立法
CF102	MMW ver.2.1.7(エムエムダブ リュー バージョンニーテンイッ テンナナ) 横山 彰吾 名城大学マイクロマウスゼミ	メカ:4か月 /グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:3か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:3か月	ARM系 /STmicro STM32F405 168[MHz] /1[MB] / 192[kB] / 1[MB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh]/H yperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 1717006SR TB6617FNG その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:6 [個] / SOI5LA5113A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU9250 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IE2-512 / 光学式 /	4輪 直径22mm 幅7mm 補助輪なし	9.4x7.5x22[mm] 102[g] 左右(4輪)速度差方式	AtolicTrue STUDIO	足立法
CF103	コロ太(コロタ) 角屋 瑞紀 名城大学マイクロマウスゼミ	メカ:1か月 /グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:0 /キット、その他 ソフト:4ヶ月	SH系 /Renesas 7125 50[MHz] / / 8[kB] /	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1000[mAh] /Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / KH39EM2-801 その他1無し/その他2無し	可視光センサ:4 [個] / OptoSupply / 距 離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径 48.1mm 幅7.2mm 補助輪なし	120.1x74x78.3[mm] 461[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
CF104	ピ子(ピコ) 高瀬 麻衣 名城大学マイクロマウスゼミ	メカ:0 /グループの標準設計機体、 キット、その他 電気:0 /キット、その他 ソフト:二ヶ月	SH系 /Renesas 7125 50[MHz] / / 8[kB] /	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1000[mAh] /Thmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / PKE243A-C3 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / OptoSupply / 距 離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径 47.9mm 幅6.0mm 補助輪なし	121.5x74.6x75.1[mm] 738[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	足立法
CF105	MUST1 Erdenedagva Lkhagvadayanjamts	メカ: / 電気: / ソフト: /	/	/ [セルor本]/[V]/ [mAh]/ / [セルor本]/[V]/ [mAh]/	0 [個] / その他1無し/その他2無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]		未回答

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
RT001	トレス郎(トレスプロウ) 小川 靖夫	メカ:数週間 /オリジナル設計機体 電気:数週間 /オリジナルプリント基板 ソフト:数年	R8C/M16/M32系 /Renesas R8C/36M 16[MHz] /128[kB] /10[kB] / 66[kB]	LiPo/ 5 [セルor本]/18.5[V]/850[mAh]/Thunderpower CPU関係と共用	ステッピングモータ2 [個] / 多摩川精機 STA7130 サンケン その他1無し/その他2無し	可視光センサ:8 [個] / 浜ホト + OptoSupply / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) / 赤	2輪 直径51mm 幅5mm 補助輪なし	200x170x51[mm] 670[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト RootProC AD, Protel	トレース コース記 憶あり
RT002	ホヘイ(ホヘイ) 今野優作 芝浦工業大学	メカ:一ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:一ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:一ヶ月	ARM系 /STmicro STM32F103RET6 40[MHz] /512[kB] /64[kB] / 512[kB]	LiPo/ 3 [セルor本]/12[V]/1300[mAh]/ハイベリオン CPU関係と共用	ステッピングモータ2 [個] / オリエンタルモータ SLA737073 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:7 [個] / RPR220 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径44mm 幅7.5mm 補助輪なし	190x160x90[mm] 750[g] 左右(2輪)速度差方式	Eclipse Autodesk inventor	トレース コース記 憶なし
RT003	ヒカリ(ヒカリ) 原田 虹呼音 芝浦工業大学 SRDC	メカ:約一か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:約一か月 /プリント基板 ソフト:約一か月	ARM系 /STmicro STM32F103RET6 40[MHz] /512[kB] /64[kB] / 512[kB]	LiPo/ 3 [セルor本]/12[V]/1300[mAh]/HYPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ2 [個] / オリエンタルモータ SLA737073 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:7 [個] / RPR220 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径44mm 幅7.5mm 補助輪なし	190x160x90[mm] 750[g]	Eclipse Autodesk inventor	トレース コース記 憶なし
RT004	オオフチ_2号(オオフチニコウ) 大淵 陽 芝浦工業大学 SRDC	メカ:半年 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:半年 /ユニバーサル基板 ソフト:半年	ARM系 /STmicro ret3 72[MHz] /64[kB] /64[kB] / 64[kB]	LiPo/ 3 [セルor本]/6.6[V]/320[mAh]/hyperion CPU関係と共用	DCモータ2 [個] / faulhaber その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:5 [個] / TPR-105F / ラインセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径30mm 幅6mm 補助輪なし	100x80x10[mm] 200[g]	eclipse inventor	トレース コース記 憶なし
RT005	目標は完走(モクヒョウハカンソウ) 植田 凌輔 芝浦工業大学 SRDC	メカ:1ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月半 /プリント基板 ソフト:2ヶ月	ARM系 /STmicro STM32F103RET6 40[MHz] /512[kB] /64[kB] / 512[kB]	LiPo/ 3 [セルor本]/12[V]/1300[mAh]/ハイベリオン CPU関係と共用	ステッピングモータ2 [個] / オリエンタルモータ SLA737073 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:7 [個] / RPR220 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径44mm 幅7.5mm 補助輪なし	190x160x90[mm] 750[g] 左右(2輪)速度差方式	Eclipse Autodesk inventor	トレース コース記 憶なし
RT006	おかめ(オカメ) 小島 奈菜 芝浦工業大学 SRDC	メカ:1か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1か月 /プリント基板 ソフト:1か月	ARM系 /STmicro STM32F103RET6 40[MHz] /512[kB] /64[kB] / 512[kB]	LiPo/ 3 [セルor本]/12[V]/1300[mAh]/ハイベリオン CPU関係と共用	ステッピングモータ2 [個] / オリエンタルモータ SLA737073 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:7 [個] / RPR220 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径44mm 幅7.5mm 補助輪なし	190x160x7.5[mm] 750[g]	Eclipse Autodesk inventor	トレース コース記 憶なし
RT007	一方通行(アクセラレータ) 山内 秀真 芝浦工業大学 SRDC	メカ:三ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:三ヶ月 /プリント基板 ソフト:三ヶ月	ARM系 /STmicro STM32F103RET6 40[MHz] /512[kB] /64[kB] / 512[kB]	LiPo/ 3 [セルor本]/12[V]/1300[mAh]/ハイベリオン CPU関係と共用	ステッピングモータ2 [個] / オリエンタルモータ SLA737073 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:7 [個] / RPR220 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径44mm 幅7.5mm 補助輪なし	190x160x90[mm] 750[g]	Eclipse Autodesk inventor	トレース コース記 憶なし
RT008	y 1(ワイワン) 横井 宏昭 芝浦工業大学 SRDC	メカ:1週間 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2週間 /プリント基板 ソフト:1週間	ARM系 /STmicro STM32F103RET6 40[MHz] /512[kB] /64[kB] / 512[kB]	LiPo/ 3 [セルor本]/12[V]/1300[mAh]/HYPERION CPU関係と共用	ステッピングモータ2 [個] / Orientalmoter SLA7073 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:7 [個] / RPR220 / 距離センサ(反射光量をAD変換) ラインセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径44mm 幅8mm 補助輪なし	190x100x90[mm] 750[g] 左右(2輪)速度差方式	Eclipse Autodesk inventor	トレース コース記 憶なし
RT009	フェニ(フェニ) 横田 大介 芝浦工業大学 SRDC	メカ:1週間 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2週間 /プリント基板 ソフト:1週間	ARM系 /STmicro STM32F103RET6 40[MHz] /512[kB] /64[kB] / 512[kB]	LiPo/ 3 [セルor本]/12[V]/1300[mAh]/hyperion CPU関係と共用	ステッピングモータ2 [個] / Orientalmotor SLA737073 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:7 [個] / RPR220 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径44mm 幅7.5mm 補助輪なし	190x160x90[mm] 750[g] 左右(2輪)速度差方式	Eclipse Autodesk inventor	トレース コース記 憶なし
RT010	Phoenix(フェニックス) 湯口 亮太 芝浦工業大学 SRDC	メカ:2週間 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2週間 /プリント基板 ソフト:1週間	ARM系 /STmicro STM32F103RET6 40[MHz] /512[kB] /64[kB] / 512[kB]	LiPo/ 3 [セルor本]/12[V]/1300[mAh]/ハイベリオン CPU関係と共用	ステッピングモータ2 [個] / SLA737073 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:7 [個] / RPR220 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径44mm 幅7.5mm 補助輪なし	190x160x90[mm] 750[g]	Eclipse	トレース コース記 憶なし

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
RT011	dn(ディー エヌ) 瀬谷 勇太 芝浦工業大学 SRDC	メカ:2か月 /オリジナル設計機体 電気:2ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:2ヶ月	ARM系 /STmicro F303K8T6 72[MHz] /64[kB] / 16[kB] /	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/450[mAh]/ キーボン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / ジャンク 品 a3941 センサー追従用(サーボモ ータ) DCモータ 1 [個] / ジ ャンク品 その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / コーデシ / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MZW405 / AD 変換して取込む / エンコーダ:1 [個] / GP1A51HRJ00F / 光学式 /	4輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし	150x130x25[mm] 300[g] 左右(4輪)速度差方式	MBED AR.CAD.Ki Cad.Fusion 360	トレース コース記 憶なし
RT012	トトレト改2(トトレトカイニ) 藤原 耀佑 芝浦工業大学 SRDC	メカ:20日 /グループの標準設計機体 、キット、その他 電気:20日 /プリント基板 ソフト:20日	ARM系 /STmicro STM32F103RET6 40[MHz] /512[kB] / 64[kB] / 512[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/12[V]/1300[mAh]/h yperion CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ SLA737073 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:7 [個] / RPR220 / ライン センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径44mm 幅7.5mm 補助輪なし	190x162x90[mm] 750[g]	Eclipse Autodesk inventor	トレース コース記 憶なし
RT013	ペルリ(ペルリ) 鈴木 聡太 芝浦工業大学 SRDC	メカ:8月中旬から下旬 /グループの 標準設計機体、キット、その他 電気:8月上旬から中旬 /プリント基 板 ソフト:9月初頭から中旬	ARM系 /STmicro STM32 F103RET6 40[MHz] /512[kB] / 64[kB] / 512[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/12[V]/1300[mAh]/ ハイベリオン CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / oriental motor SLA737073 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:7 [個] / RPR220 / ライン センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径44mm 幅7.5mm 補助輪なし	190x100x90[mm] 750[g] 左右(2輪)速度差方式	Eclipse Eagle	トレース コース記 憶なし
RT014	くぼったー(クボッター) 久保田 達哉 芝浦工業大学 SRDC	メカ:1ヶ月 /グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:1ヶ月 /プリント基板 ソフト:1ヶ月	その他 /STmicro STM32F103RET6 40[MHz] /512[kB] / 64[kB] / 512[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/12[V]/1300[mAh]/ ハイベリオン CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ SLA737073 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:7 [個] / RPR220 / ライン センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径44mm 幅7.5mm 補助輪なし	190x160x90[mm] 750[g] 左右(2輪)速度差方式	Eclipse Autodesk inventor	トレース コース記 憶なし
RT015	K.O(ケーオー) 大熊 鼓太郎 芝浦工業大学 SRDC	メカ:1か月 /グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:1か月 /プリント基板 ソフト:1か月	ARM系 /STmicro STM32F103RET6 40[MHz] /512[kB] / 64[kB] / 512[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/12[V]/1300[mAh]/ ハイベリオン CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ SLA737073 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:7 [個] / RPR220 / ライン センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径44mm 幅7.5mm 補助輪なし	190x160x90[mm] 750[g] 左右(2輪)速度差方式	eclipse Autodesk inventor	トレース コース記 憶なし
RT016	D.M.R(ディーエムアール) 西 拓哉 芝浦工業大学 SRDC	メカ:3週間 /グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:5日 /プリント基板 ソフト:7日	R8C/M16/M32 系 /STmicro STM32F103RET6 72[MHz] /512[kB] / 64[kB] / 512[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/12[V]/1300[mAh]/ ハイベリオン CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ — SLA7073MRT その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:7 [個] / RPT220 / ライン センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径44mm 幅7.5mm 補助輪なし	190x160x90[mm] 750[g]	eclipse autodesk inventor	トレース コース記 憶なし
RT017	ボブ(ボブ) 枝廣 佳樹 芝浦工業大学 SRDC	メカ:1か月半 /グループの標準設計 機体、キット、その他 電気:1か月半 /プリント基板 ソフト:1か月半	ARM系 /STmicro STM32F103RET6 40[MHz] /512[kB] / 64[kB] / 512[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/12[V]/1300[mAh]/ ハイベリオン CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ — SLA737073 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:7 [個] / RPR220 / ライン センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径44mm 幅7.5mm 補助輪なし	190x160x90[mm] 750[g]	Eclipse Autodesk inventor	トレース コース記 憶なし
RT018	白井ヴァインセント(シライヴァイン セント) 米良 佳祐 芝浦工業大学 SRDC	メカ:2ヶ月 /グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:2ヶ月 /プリント基板 ソフト:2ヶ月	R8C/M16/M32 系 /STmicro STM32F103RET6 40[MHz] /512[kB] / 64[kB] / 512[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/12[V]/1300[mAh]/ ハイベリオン CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ SLA7073MRT その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:7 [個] / RPR220 / ライン センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径44mm 幅7.5mm 補助輪なし	190x160x90[mm] 750[g] 左右(2輪)速度差方式	Eclipse Autodesk inventor	トレース コース記 憶なし
RT019	エレクトリカルコミュニケーション (エレクトリカルコミュニケーション) 藤盛 佑成 芝浦工業大学 SRDC	メカ:1か月 /グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:1か月 /プリント基板 ソフト:1か月	ARM系 /Atmel STM32F103RET6 40[MHz] /512[kB] / 64[kB] / 512[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/12[V]/1300[mAh]/ ハイベリオン CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ SLA737073 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:7 [個] / RPR220 / ライン センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径44mm 幅7.5mm 補助輪なし	190x160x90[mm] 750[g] 左右(2輪)速度差方式	Eclipse Autodesk inventor	トレース コース記 憶なし
RT020	PIRO(English) CARLOS RUEDA CON CIENCIA	メカ: / 電気: / ソフト: /	/ [MHz] / / /	/ [セルor本]/[V]/ [mAh]/ / [セルor本]/[V]/ [mAh]/	0 [個] / その他1無し/その他2無 し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]		未回答

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
RT021	Aqua(English) Nicolas Geovanny Nino Nino Con Ciencia Col	メカ:3 Meses /オリジナル設計機体 電気:3 Meses /オリジナルプリント基板 ソフト:3 Meses	ARM系 /Atmel Micro controlador ATMEGA 32U4: 16[MHz] /32[kB] / 2.5[kB] / 1[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/500[mAh]/T urnigy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Maxon DC TB6612FNG. その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:6 [個] / OJ7448 pololu / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) / エンコーダ:2 [個] / Maxon / 磁気式 /	2輪 直径30mm 幅20mm 補助輪なし	160x130x150[mm] 500[g] 左右(2輪)速度差方式	Atmel Studio Solid Works/ Proteus	トレース コース記 憶あり
RT022	Aqua Col(English) Sebastian Camilo Nino Nino Con Ciencia Col	メカ:3 Meses /オリジナル設計機体 電気:3 Meses /オリジナルプリント基板 ソフト:3 Meses	ARM系 /Atmel Micro controlador ATMEGA 32U4: 16[MHz] /32[kB] / 2.5[kB] / 1[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/500[mAh]/T urnigy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Maxon DC TB6612FNG. その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:6 [個] / OJ7448 pololu / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) / エンコーダ:2 [個] / Maxon / 磁気式 /	2輪 直径30mm 幅20mm 補助輪なし	160x130x150[mm] 500[g] 左右(2輪)速度差方式	Atmel Studio Solid Works/ Proteus	トレース コース記 憶あり
RT023	Teensy Lamborghino(English) Andrew Bercovich / Cristian Hewstone Lamborghini PUC - UTFSM	メカ:6 months /オリジナル設計機体 電気:1 months /ユニバーサル基板 ソフト:1 year	ARM系 /NXP MK20DX256 96[MHz] /2[kB] / 64[kB] / 2[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh]/ Nano-Tecch CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Pololu Toshiba TB6612FNG その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:8 [個] / QRE1113GR / ラ インセンサ(反射光量をAD変換) /	4輪 直径25mm 幅16.5mm 2輪 直径25mm 幅33mm	170x130x25[mm] 100[g] 左右(4輪)速度差方式	Arduino IDE Autodesk Inventor and Autodesk Eagle	トレース コース記 憶あり
RT024	St-Jerry(English) Carlos Daniel Perez Valenzuela Insituto tecnologico superior de poza rica	メカ:3 months /オリジナル設計機体 電気:3 months /オリジナルプリント 基板 ソフト:3 months	ARM系 /STmicro STM32L432KC 80[MHz] // / 64[kB] / 256[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/8.4[V]/500[mAh]/N anotech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Maxon Motors TLE52062GXT その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:16 [個] / QRE1113GR / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / POLOLU / Magnetic Encoder Pair / 磁気式 /	2輪 直径25mm 幅23mm 4輪 直径25mm 幅23mm	220x190x25[mm] 300[g] 左右(2輪)速度差方式	MBED SOLIDWO RKS / EAGLE	トレース コース記 憶あり
RT025	SOM-SIN(English) thanapoom pumee E-12 ROBOTCLUB KMITL	メカ: 電気: ソフト:	/ / / [MHz] / / /	/ [セルor本]/[V]/ [mAh]/ / [セルor本]/[V]/ [mAh]/	0 [個] / その他1無し/その他2無 し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]		未回答
RT026	あおいんく(アオインク) 横田葵 立命館大学ロボット技術研究 会(RRST)	メカ:1日 /グループの標準設計機体 キット、その他 電気:1週間 /オリジナルプリント基板 ソフト:1週間	ARM系 /STmicro NUCLEO-F303k8 72[MHz] /72[kB] / 16[kB] / 64[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/360[mAh]/T ahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / pololu 金属マイクロギヤードモ ータ(HPCB) 1:10 TB6612FNG その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:7 [個] / LBR-127 / ラ インセンサ(反射光量をAD変換) / mcp3208使用 エンコーダ:2 [個] / pololu エンコーダ キット12CPR 2.7V-18V(HPCB対応) / 磁気式 /	2輪 直径32mm 幅7mm 補助輪なし	90x120x40[mm] 100[g] 左右(2輪)速度差方式	mbed 基板CAD はEAGLE	トレース コース記 憶なし
RT027	ユニバーサルキットType-R(ユ ニバーサルキット ロボトレ ースタイプ) 鈴木 秀和 東京工芸大学からくり工房	メカ:1週間 /オリジナル設計機体 電気:1週間 /ユニバーサル基板(オ リジナル設計) ソフト:1週間	H8系 /Renesas H8- 3694 20[MHz] /32[kB] / 2[kB] /	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]/ Tahmazo CPU関係と共用	ステップモータ 2 [個] / Oriental Motor SLA7073MPRT / SanKen その他1無し/その他2無 し	可視光センサ:5 [個] / WZ-000, ST- 1KL3 // 赤色	2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし	130x100x100[mm] 450[g] 左右(2輪)速度差方式	Best Technology 開発ソフト	トレース コース記 憶なし
RT028	Jupiter I (ジュピターワン) 佐久間 大貴 東京工芸大学からくり工房	メカ:6か月 /オリジナル設計機体 電気:6か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:4か月	RX系 /Renesas R5F562TAADF M100[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/250[mAh]/T ahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / faulhaber 1717 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:6 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / mpu6500 / デジ タル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IE2-256 / 磁気式 /	2輪 直径24mm 幅5mm 補助輪なし	120x160x25[mm] 117[g]	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記 憶あり
RT029	ネギトロ井(ネギトロドン) 大津 亮二 東京工芸大学からくり工房	メカ:1年 /グループの標準設計機体 キット、その他 電気:1年 /キット、その他 ソフト:1年	H8系 /Renesas H8 3694HF 20[MHz] /32[kB] / 2[kB] /	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]/ tahmazo CPU関係と共用	ステップモータ 2 [個] / Orimentalmotor その他1無し/その他2無 し	可視光センサ:3 [個] / 発光素 子:HLMP-EL2A-YZKDD受光素子:ST- 1KI3A / 距離センサ(反射光量をAD変 換) /	2輪 直径80mm 幅7mm 補助輪なし	150x140x90[mm] 750[g]	GCC	トレース コース記 憶あり
RT030	サラダ(サラダ) 小俣 和輝 東京工芸大学からくり工房	メカ:2ヶ月 /グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:2ヶ月 /キット、その他 ソフト:2ヶ月	RX系 /Renesas R5F562TAADF M100[MHz] /25[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/250[mAh]/T ahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / faulhaber1717 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:6 [個] / LBR.127HLD / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / mpu6500 / デジ タル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IE2-256 / 磁気式 /	2輪 直径1mm 幅11mm 補助輪なし	1x1x1[mm] 1[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記 憶あり

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モーター系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
RT031	OG13(オージージュウサン) 小川 直樹 東京工芸大学からくり工房	メカ:ニヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:ニヶ月 /キット、その他 ソフト:ニヶ月	RX系 /Renesas R5F562TAADF 100[MHz] /25[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/250[mAh]/T ahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / faulhaber17170 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:6 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / mpu6500 / デジ タル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IE2-256 / 磁気式 /	2輪 直径1mm 幅11mm 補助輪なし	1x1x1[mm] 1[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記 憶あり
RT032	Salert(エスアラート) 斎藤 巧真 東京工芸大学からくり工房	メカ:1年 /グループの標準設計機体 、キット、その他 電気:1年 /キット、その他 ソフト:1年	H8系 /Renesas H8 3694F 20[MHz] /32[kB] / 2[kB] /	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]/ tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / Orientalmotor その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:2 [個] / S4282-51 / ライ ンセンサ(反射光量をAD変換) / 可視光センサ:3 [個] / ST-1KL3A / ラ インセンサ(反射光量をAD変換) / 赤 色	2輪 直径52mm 幅7mm 補助輪なし	130x140x90[mm] 780[g]	GCC	トレース コース記 憶あり
RT033	KNCT-RT1改(ケイエヌシー イーアールティーワンカイ) 葉山 清輝 熊本高等専門学校	メカ:2日+修理たびたび /オリジナル 設計機体 電気:5日+修理たびたび /オリジナル プリント基板 ソフト:こつこつと6年目	SH系 /Renesas SH2-7125 12[MHz] /128[kB] / 8[kB] /	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/200[mAh]/S UNPU CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / ミニモ ータ1717 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:7 [個] / LBR-127HLD / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ベストテクノロジ ー型式不明 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / モータ内蔵 / 光学 式 /	4輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし	95x150x25[mm] 105[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記 憶あり
RT034	エンデバー2017(エンデバーニ ーマルイチナナ) 高橋 勝 新潟県立長岡工業高等学校 ロボット部OB	メカ:勝 /オリジナル設計機体 電気:勝 /ユニバーサル基板(オリジ ナル設計) ソフト:勝	ARM系 /Atmel ATmega328 20[MHz] /32[kB] / 2[kB] / 1[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.2[V]/600[mAh]/ エアクラフト CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / マクソン RE-max 21 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:8 [個] / Pololu QTR-8A / デジタル値出力距離センサ /	2輪 直径45mm 幅20mm 補助輪なし	200x200x150[mm] 1000[g] 左右(2輪)速度差方式	ArduinoIDE	トレース コース記 憶なし
RT035	良くすべる。(ヨクスベル) 奥田 汰樹 日野市立三沢中学科学部	メカ:半年 /グループの標準設計機体 、キット、その他 電気:半年 /キット、その他 ソフト:半年	R8C/M16/M32 系 /Renesas R8/34C 不明[MHz] / 16[kB] / 1.5[kB] /	NiMH/ 2 [セルor 本]/3[V]/750[mAh]/パ ナソニック CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / タミヤ トルクモーター2 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / TPR-105 / 距離 センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径31mm 幅9.5mm 補助輪なし	134x143x40[mm] 123[g]	RENESAS 開発ソフト FreeCAD.3 dプリンター	トレース コース記 憶なし
RT036	ブルースターリベンジ(ブルー スターリベンジ) 守屋 昂紀 日野市立三沢中学科学部	メカ:半年 /グループの標準設計機体 、キット、その他 電気:半年 /キット、その他 ソフト:半年	R8C/M16/M32 系 /Renesas R8/34C 不明[MHz] / 16[kB] / 1.5[kB] /	NiMH/ 2 [セルor 本]/3[V]/750[mAh]/Pa nasonic CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / タミヤ トルクチェーンモーター2 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / TPR-105 / 距離 センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径31mm 幅9.5mm 補助輪なし	131x118.5x40[mm] 120[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト FreeCAD 3Dプリンタ	トレース コース記 憶なし
RT037	おじ三号(オジサンゴウ) 石川 優輝 日野市立三沢中学科学部	メカ:10か月 /オリジナル設計機体 電気:10か月 /キット、その他 ソフト:10か月	R8C/M16/M32 系 /Renesas R8/34C 20[MHz] /16[kB] / 1.5[kB] / 4[kB]	NiMH/ 2 [セルor 本]/2.4[V]/750[mAh]/P anasonic CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / タミヤ トルクチェーンモーター Toshiba TB6612 その他1無し/その他2無 し	その他:4 [個] / TPR-105 / フォトリフレ クタ	2輪 直径 30.5mm 幅9.8mm 補助輪なし	130x130x40[mm] 130[g] 左右(2輪)速度差方式	ブロックコ マンドー FreeCAD Slic3r(3D プリンタ用ツ ール)	トレース コース記 憶なし
RT038	シュバイツァー(シュバイツァー) 丹羽 名央規 日野市立三沢中学校科学部	メカ:8か月 /オリジナル設計機体 電気:8か月 /キット、その他 ソフト:8か月	R8C/M16/M32 系 /Renesas R8/34C 20[MHz] /16[kB] / 1.5[kB] / 4[kB]	NiMH/ 2 [セルor 本]/2.4[V]/750[mAh]/P anasonic CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / タミヤ トルクチェーンモーター Toshiba TB6612 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / TPR-105 // フ ォトリフレクタ	2輪 直径 30.5mm 幅9.8mm 補助輪なし	130x130x40[mm] 130[g] 左右(2輪)速度差方式	ブロックコ マンドー FreeCAD Slic3r	トレース コース記 憶なし
RT039	テキ10-2(テキトウニ) 川原 万人 日野市立三沢中学科学部	メカ:6か月 /オリジナル設計機体 電気:1週間 /キット、その他 ソフト:1時間	R8C/M16/M32 系 /Renesas R8C/34C 20[MHz] /16[kB] / 1.5[kB] / 4[kB]	NiMH/ 2 [セルor 本]/3[V]/750[mAh]/Pa nasonic CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / タミヤ LIGHT DASH Toshiba TB6612 その他1無し/その他2無 し	その他:4 [個] / TPR-105 / フォトリフレ クタ	2輪 直径 30.5mm 幅9.8mm 補助輪なし	130x130x40[mm] 130[g] 左右(2輪)速度差方式	ブロックコ マンドー FreeCAD Slic3r(3 Dプリンタ 用ツール)	トレース コース記 憶なし
RT040	FZR1000(エフゼットオールセ ン) 関根 聖仁	メカ:3か月 /グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:3か月 /キット、その他 ソフト:3か月	R8C/M16/M32 系 /Renesas R8C/34C 20[MHz] /16[kB] / 2[kB] / 16[kB]	アルカリ乾電池/ 2 [セ ルor 本]/3[V]/850[mAh]/TO SHIBA CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / タミヤ TB6612モーター制御IC その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / TPR115 / 距離 センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径30mm 幅15mm 補助輪なし	132x130x42[mm] 600[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト freeCAD	トレース コース記 憶なし

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
RT041	山田号(ヤマダゴウ) 山田 かえで	メカ:1か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3か月 /キット、その他 ソフト:1か月	R8C/M16/M32系 /Renesas MMCR-FS5 3[MHz] /1.6[kB] /1.5[kB] /	その他/2 [セルor本]/1.5[V]/750[mAh]/Panasonic CPU関係と共用	Panasonic 2 [個] /タミヤ その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / TFR-105フォトインタラプタ / ラインセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径30mm 幅5mm 補助輪なし	131x130x40[mm] 122[g]	ブラックコマンドー	トレース コース記憶なし
RT042	God Speed(ゴッドスピード) 黒川 旭 ロボテナショップ	メカ:1週間 /オリジナル設計機体、キット、その他 電気:1週間 /オリジナルプリント基板 ソフト:1週間	AVR系 /Atmel MEGA328P 20[MHz] /32[kB] /2[kB] / 1[kB]	LiPo/2 [セルor本]/7.4[V]/350[mAh]/FULLY MAX CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / ノーブランドコアレスモータ DRV8835 DCモータ 1 [個] / ノーブランドコアレスモータ その他2無し	赤外線センサ:6 [個] / シャープ、GP2S40 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-6050 / デジタル値出力型 / エンコーダ:1 [個] / アルファ技研、REL18-100BP / 光学式 /	2輪 直径28mm 幅12mm 2輪 直径28mm 幅12mm	200x150x50[mm] 250[g] ステアリング(舵切り輪)型	Arduino IDE TinkerCAD, PCBE	トレース コース記憶あり
RT043	てけてけ(テケテケ) 中村 勇太郎 東洋大学川越文化団体連合 ロボット研究会	メカ:1週間 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1週間 /オリジナルプリント基板 ソフト:1週間	AVR系 /Atmel ATmega328 16[MHz] /32[kB] /2[kB] / 1[kB]	LiPo/2 [セルor本]/7.4[V]/360[mAh]/Tahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / マルチモータ その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:7 [個] / TLN101A(東芝)、S7136(浜松トニクス) / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) /	2輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし	160x100x50[mm] 240[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト AutoCAD, Eagle	トレース コース記憶なし
RT044	ワンダースワン(ワンダースワン) 岩村 謙一 東洋大学川越文化団体連合 ロボット研究会	メカ:3か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:3ヶ月	SH系 /Renesas SH7125 12[MHz] /128[kB] /8[kB] / 128[kB]	LiPo/2 [セルor本]/7.4[V]/180[mAh]/Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Maxon DCX12 TB6612 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:10 [個] / 東芝、TLN101A / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) /	4輪 直径27mm 幅12mm 補助輪なし	150x180x30[mm] 130[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト AutoCAD mechanical Fusion360, Eagle	トレース コース記憶なし
RT045	MANZANA(マンザーナ) 柳下 泰成 東洋大学川越文化団体連合 ロボット研究会	メカ:1か月 /オリジナル設計機体 電気:1週間 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:1か月	SH系 /Renesas SH7125 48[MHz] /128[kB] /8[kB] / 128[kB]	LiPo/2 [セルor本]/7.4[V]/360[mAh]/Tahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon DCX12L BD6222-HFP その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:10 [個] / s7136 / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) /	2輪 直径20mm 幅20mm 補助輪なし	150x220x30[mm] 190[g]	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記憶なし
RT046	ドリームキャスト(メガドライブ) 狩野 大輔 東洋大学川越文化団体連合 ロボット研究会	メカ:3ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:3ヶ月	AVR系 /Atmel ATmega328 16[MHz] /32[kB] /2[kB] / 1[kB]	LiPo/2 [セルor本]/7.4[V]/360[mAh]/Tahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / マルチモータ その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:7 [個] / TNL101A(東芝) / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 可視光センサ:7 [個] / S7136(浜松トニクス) / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) /	2輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし	150x110x50[mm] 250[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Auto CAD, eagle	トレース コース記憶なし
RT047	芋(イモ) 田南 吉章 東洋大学川越文化団体連合 ロボット研究会	メカ:1週間 /オリジナル設計機体 電気:1ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:3ヶ月	SH系 /Renesas SH7125 48[MHz] /128[kB] /8[kB] / 128[kB]	LiPo/3 [セルor本]/11.1[V]/360[mAh]/Tahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon,118715 TB6612 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:10 [個] / GP2S700、TLN101A(東芝)、S7136(浜松トニクス) / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) / エンコーダ:2 [個] / MES-6-125PST16C(マイクロテックラボラトリー) / 光学式 /	2輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし	130x145x27[mm] 200[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト AutoCAD, Fusion, Eagle	トレース コース記憶あり
RT048	寿限無 www(イノウエワラ) 高石 亮 東洋大学川越文化団体連合 ロボット研究会	メカ: / 電気: / ソフト: /	/ [MHz] / / /	/ [セルor本]/[V]/[mAh] / / [セルor本]/[V]/[mAh] /	0 [個] / その他1無し/その他2無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]		未回答
RT049	川越のアヴェンジャー(カワゴエ/アヴェンジャー) 高野 柘真 東洋大学川越文化団体連合 ロボット研究会	メカ:4か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:4か月 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:4か月	H8系 /HITACHI k-00179 16[MHz] /128[kB] /4[kB] / 128[kB]	LiPo/3 [セルor本]/3.7[V]/1400[mAh]/ジーフォース CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / A-130RA-2270L その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:7 [個] / L-31ROPT1C / ラインセンサ(反射光量をAD変換) /	4輪 直径20mm 幅8mm 補助輪なし	150x130x100[mm] 600[g]	秋月開発 ソフト fusion360	トレース コース記憶あり

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
RT050	RS-100(アールエスヒヤク) 遠藤 隆記 極東技術結社	メカ:3ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:3ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:3ヶ月	ARM系 /STmicro STM32F303K8T6 72[MHz] / / 16[kB] / 64[kB]	LiPo/2 [セルor本]/7.6[V]/330[mAh]/HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 BD65496MUV 操舵、ライン追従サーボ用 DCモータ 2 [個] / 不明 その他2無し	赤外線センサ:4 [個] / L-31ROPT1C、RPR-220 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / L3GD20 / デジタル値出力型 / エンコーダ:1 [個] / GP1A51HRJ00F / 光学式 /	4輪 直径29mm 幅19mm 補助輪なし	178x170x30[mm] 145[g] ステアリング(舵切り輪)型	MBEDオンラインコンパイラ PCBE, KICAD	トレース コース記憶あり
RT051	Pico(English) Liou,Fong-Chun SHA YANG YE	メカ:2months /オリジナル設計機体 電気:2months /オリジナルプリント基板 ソフト:2months	ARM系 /STmicro STM32F103RET6 72[MHz] /512[kB] / 64[kB] / 1[MB]	LiPo/2 [セルor本]/8.4[V]/240[mAh]/Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER Tracking DCモータ 1 [個] / Maxon その他2無し	赤外線センサ:10 [個] / QRE1113GR / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER / 光学式 /	4輪 直径26mm 幅10mm 補助輪なし	175x135x5[mm] 150[g]	KeilC Soild edge/altium designer	トレース コース記憶あり
RT052	Super LiZ(English) Li Gengwei / Zheng Hailing Ngee Ann polytechnic	メカ:8 months /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:8 months /ユニバーサル基板 ソフト:6 months	ARM系 /STmicro STM32F103RET7 72[MHz] /512[kB] / 64[kB] / 512[kB]	LiPo/2 [セルor本]/3.6[V]/150[mAh]/Tahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER ZXMH3A01T8/MAX4427 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:12 [個] / FAIRCHILD/QRE1113GR / ラインセンサ(反射光量をAD変換) /	4輪 直径24mm 幅14mm 2輪 直径24mm 幅14mm	150x146x24[mm] 152[g]	Eclipse Ironcad/de sign editor	トレース コース記憶あり
RT053	NAME(English) LI WEINAN & ZHANG TONGTONG NGEE ANN POLYTECHNIC	メカ:6 months /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:6 months /プリント基板 ソフト:6 months	ARM系 /STmicro STM32F103RBT6 72[MHz] /128[kB] / 20[kB] / 128[kB]	LiPo/2 [セルor本]/7.4[V]/360[mAh]/Tahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER ZXMH3A01T8 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:13 [個] / ON SEMICONDUCTOR/FAIRCHILD、QRE1113GR / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	4輪 直径22mm 幅10mm 補助輪なし	137.407x146.912x27[mm] 144.28[g] 左右(2輪)速度差方式	eclipse ironcad, cadstar	トレース コース記憶あり
RT054	Ning3(English) Ng Beng Kiat Ngee Ann Polytechnic	メカ:2 /オリジナル設計機体 電気:1 month /オリジナルプリント基板 ソフト:3	ARM系 /Texas Instruments stm32f4 100[MHz] /1[MB] / 128[kB] /	LiPo/2 [セルor本]/7.2[V]/250[mAh]/?? CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber DRV8835 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:15 [個] / ??? / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	4輪 直径24mm 幅10mm 補助輪なし	110x130x24[mm] 120[g] 左右(2輪)速度差方式	Eclipse ironcad/ca dstar	トレース コース記憶あり
RT055	Jehu 2(English) David Otten Massachusetts Institute of Technology	メカ:1 year /オリジナル設計機体 電気:1 year /オリジナルプリント基板 ソフト:1 year	PIC系 /MICROCHIP dsPIC33EP512MC806 60[MHz] /536[kB] / 52[kB] / 256[kB]	LiPo/2 [セルor本]/7.4[V]/180[mAh]/Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MicroMo ZXMH3F381N8 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:1 [個] / Mamamatsu S3274-05 / 距離センサ(PSDなど反射光位置をAD変換) ラインセンサ(反射光量をAD変換) / PSD and A/D are used to detect line ジャイロセンサ:1 [個] / Maxim MAX21003 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / Hamamatsu IE2-512 / 磁気式 / 512 counts/rev その他:1 [個] / ADXL345 / 3-axis digital accelerometer	4輪 直径22mm 幅8mm 補助輪なし	50x144x55[mm] 110[g] 左右(4輪)速度差方式	MPLAB X IDE CADKEY	トレース コース記憶あり
RT056	Shine(English) Li,ShengHsiang/Li,JunGuang Lunghwa University of Science and Technology	メカ:3 month /オリジナル設計機体 電気:3 month /オリジナルプリント基板 ソフト:3 month	ARM系 /STmicro STM32F103RET6 72[MHz] /512[kB] / 512[kB] / 64[kB]	LiPo/2 [セルor本]/8.4[V]/240[mAh]/Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER-1724 ZXMH3F381N8 Increase car stabili DCモータ 4 [個] / 720 その他2無し	赤外線センサ:6 [個] / OSE1L1 and TSL262 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER IE2-1024 / 光学式 /	4輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし	115x110x27[mm] 130[g]	Keil C solidworks /Altium Designer Summer 09	トレース コース記憶あり
RT057	Du-Lin-Car(English) Li,Yu-Ming/Lin,Pen-I Lunghwa University of Science and Technology	メカ:3 months /オリジナル設計機体 電気:3 months /オリジナルプリント基板 ソフト:3 months	ARM系 /STmicro STM32F405RG 168[MHz] / 196[kB] / 64[kB] / 1,024[MB]	LiPo/2 [セルor本]/8.4[V]/240[mAh]/Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER ZXMH3F381N8 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:6 [個] / SFH-4544/TSL262R / 距離センサ(反射光量をAD変換) ラインセンサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / AMS / 光学式 /	4輪 直径27mm 幅11mm 2輪 直径27mm 幅11mm	120x102x27[mm] 130[g] 左右(2輪)速度差方式	KEIL C SOLIDWORKS/ ALTIUM DESIGNER 16	トレース コース記憶あり

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
RT058	Teatable V3(English) Wu,Zhao-Yi/Hung,Jui-Hung Lunghwa University of Science and Technology	メカ:2017/06 /オリジナル設計機体 電気:2017/08 /オリジナルプリント基板 ソフト:2017/08/05~NOW	PIC系 /MICROCHIP dsPIC33FJ128MC80 4 40[MHz] /128[kB] / 16[kB] / 64[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/200[mAh]/E flite CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER ZXMH3CA0IT8 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:6 [個] / OPTO- SENSOR/OSE 1L1 / ラインセンサ(反 射光量をAD変換) / cheap 可視光センサ:6 [個] / TAOS/TSL262R / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / cheap エンコーダ:2 [個] / FAULHABER/1724 IE2-1024 / 光学式 /	4輪 直径27mm 幅17mm 補助輪なし	117x100x45[mm] 120[g] 左右(4輪)速度差方式	PICKET3 solidworks /Altium designer	トレース コース記 憶あり
RT059	FK-Hughes(English) Joan Aaron Roman Aparicio Instituto Tecnológico Superior de Poza Rica	メカ:3 months /オリジナル設計機体 電気:3months /オリジナルプリント基板 ソフト:3months	ARM系 /STmicro STM32L432KC 80[MHz] // 64[kB] / 256[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/8.4[V]/500[mAh]/N anotech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Pololu DRV8872DDAR その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:16 [個] / QRE1113GR / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / Pololu/Magnetic encoder pair / 磁気式 /	2輪 直径20mm 幅23mm 4輪 直径20mm 幅23mm	220x190x25[mm] 220[g] 左右(2輪)速度差方式	MBED Solidworks /Eagle	トレース コース記 憶あり
RT060	CC-Tom(English) Jose Israel Ortiz Hernandez Instituto Tecnológico Superior de Poza Rica	メカ: 3 months /オリジナル設計機 体 電気: 3 months /オリジナルプリント 基板 ソフト: 6 months	ARM系 /STmicro STM32F303K8T6 72[MHz] // 16[kB] / 74[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/8.4[V]/500[mAh]/N anotech CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / Pololu L6205D その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:16 [個] / QRE1113GR / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / POLOLU / Magnetic Encoder Pair / 磁気式 /	2輪 直径20mm 幅23mm 4輪 直径20mm 幅23mm	220x190x25[mm] 220[g] 左右(2輪)速度差方式	MBED SOLID WORKS / EAGLE	トレース コース記 憶あり
RT061	Henriette(アンリエット) 中村 亮太 立命館大学ロボット技術研究 会	メカ: / 電気: / ソフト:	/ [MHz] // /	/ [セルor本]/[V]/ [mAh]/ / [セルor本]/[V]/ [mAh]/	0 [個] / その他1無し/その他2無 し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]		未回答
RT062	一(ハジメ) 久木野 詩織 立命館大学ロボット技術研究 会	メカ: / 電気: / ソフト:	/ [MHz] // /	/ [セルor本]/[V]/ [mAh]/ / [セルor本]/[V]/ [mAh]/	0 [個] / その他1無し/その他2無 し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]		未回答
RT063	電電蟲6(デンデンムシシッ クス) 出口 鷹也 立命館大学ロボット技術研究 会	メカ:1週間 /オリジナル設計機体 電気:1か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:1か月	ARM系 /STmicro S TM32F303K8T6 72[MHz] /64[kB] / 12[kB] / 64[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/360[mAh]/t ahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Pololu 10:1 金属マイクロギヤード モータ MP tb6612fnb その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:7 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / Pololu 磁気エンコー ダキット / 磁気式 /	2輪 直径42mm 幅19mm 補助輪なし	110x130x50[mm] 110[g] 左右(2輪)速度差方式	mbed EAGLE	トレース コース記 憶なし
RT064	BLT(ビーエルティー) 奥山 拓 立命館大学ロボット技術研究 会	メカ:1週間 /オリジナル設計機体 電気:2週間 /オリジナルプリント基板 ソフト:1週間	ARM系 /STmicro LQFP32 72[MHz] /16[kB] / 16[kB] / 64[kB]	アルカリ乾電池/ 1 [セ ルor 本]/9[V]/400[mAh]/Pa nasonic CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Pololu, 3071 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:7 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / Pololu, 3081 / 磁気 式 /	2輪 直径28mm 幅20mm 補助輪なし	100x100x50[mm] 800[g] 左右(2輪)速度差方式	mbed EAGLE	トレース コース記 憶あり
RT065	ムスカ4号(ムスカヨンゴウ) 尾山颯汰 立命館大学ロボット技術研究 会	メカ:2ヶ月 /グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:2ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:2ヶ月	ARM系 /STmicro S TM32F303K8T6 72[MHz] /64[kB] / 16[kB] / 64[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/360[mAh]/T AHMAZO CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / pololu 両軸モータ TA7291P その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:7 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / pololu / 磁気式 /	2輪 直径25mm 幅9mm 補助輪なし	100x100x50[mm] 90[g] 左右(2輪)速度差方式	mbed eagle	トレース コース記 憶あり
RT066	びっく1号(ビクイイチゴウ) 本田 卓 立命館大学ロボット技術研究 会	メカ:卓 /オリジナル設計機体 電気:卓 /オリジナルプリント基板 ソフト:卓	PIC系 /MICROCHIP dspic33FJ128MC80 4 7.37[MHz] /128[kB] / 16[kB] /	LiPo/ 2 [セルor 本]/3.7[V]/360[mAh]/t amazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / pololu TB6612FNG その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:7 [個] / TPR-105F / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU9250 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / pololu / 磁気式 /	2輪 直径2.9mm 幅13mm 1輪 直径3mm 幅20mm	160x150x25[mm] 200[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC Kicad	トレース コース記 憶あり
RT067	Felix Fantasta(フェリクス フ ァンタジスタ) 森田 崇文 立命館大学ロボット技術研究 会	メカ:1週間 /オリジナル設計機体 電気:1週間 /オリジナルプリント基板 ソフト:1週間	ARM系 /STmicro STM32f303k8 72[MHz] /64[kB] / 16[kB] / 16[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/360[mAh]/T ahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 TB66123FNG その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:7 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU9250 //	2輪 直径20mm 幅10mm 補助輪なし	100x140x25[mm] 300[g] 左右(2輪)速度差方式	mbed EAGLE	トレース コース記 憶なし

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
RT068	熱川(アタカワ) 沖野 友亮 立命館大学ロボット技術研究会	メカ:2週間 / オリジナル設計機体 電気:3か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:3か月	PIC系 / MICROCHIP dsPIC33FJ128MC80 4 76.648[MHz] / 128[kB] / 16[kB] /	LiPo / 2 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh]/F ULLYMAX CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1717T006SR TOSHIBA TB6612FNG その他1無し/その他2無 し	CCDセンサ:1 [個] / Texas Instruments TSL1401 / コースとマーカの検出に用 いています。 エンコーダ:2 [個] / FAULHABER IE2- 512 / 磁気式 / 無し	4輪 直径24mm 幅11mm 補助輪なし	50x125x125[mm] 160[g] 左右(4輪)速度差方式 2m/s・0.95m/s・3m/s/s	MPLAB X + XC16 compiler Fusion 360 (機械) MBE (基板)	トレース コース記 憶あり
RT069	風(アネモネ) 片山 裕太 立命館大学ロボット技術研究会	メカ:1週間 / オリジナル設計機体 電気:1週間 / オリジナルプリント基板 ソフト:1週間	ARM系 / STmicro STM32F303K8T6 72[MHz] / 64[kB] / 16[kB] / 64[kB]	LiPo / 2 [セルor 本]/7.2[V]/300[mAh]/T ahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER_1717T006SR その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:7 [個] / TPR-105F / ライ ンセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / AD 変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER IEH512 / 磁気式 /	2輪 直径26mm 幅10mm 補助輪なし	80x90x30[mm] 100[g] 左右(2輪)速度差方式	MBED EAGLE	トレース コース記 憶あり
RT070	ライン☆トレース ツヴァイヘル ツ!(ライントレースツヴァイ ヘルツ) 米野 尚斗 立命館大学ロボット技術研究会	メカ:2週間 / オリジナル設計機体 電気:1ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:2週間	PIC系 / MICROCHIP dsPIC33FJ128MC80 4 40[MHz] / 128[kB] / 16[kB] /	LiFe / 2 [セルor 本]/6.6[V]/850[mAh]/K ONDO CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / polplu 50:1 シャフト付き超小型メ タルギアドモーター HPCB TB6612FNG その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:9 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / 倒立振りモード用のセンサ含む ジャイロセンサ:1 [個] / L3GD20 / デジ タル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / pololu シャフト付き 超小型メタルギアドモーター用磁気式エ ンコーダ / 磁気式 /	2輪 直径32mm 幅7mm 補助輪なし	100x100x32[mm] 110[g] 左右(2輪)速度差方式	MPLABX Fusion360, KiCad	トレース コース記 憶なし
RT071	物理場(ツツリバ) 門野 広大 立命館大学ロボット技術研究会	メカ:3ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:4ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:1ヶ月	ARM系 / STmicro STM32F405RG 168[MHz] / 1[MB] / 92[kB] /	LiPo / 2 [セルor 本]/7.4[V]/360[mAh]/T ahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 誉21s HS -VIS TB6612FNG その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:7 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-9250 // エンコーダ:2 [個] / RPI-441C1 / 光学 式 / 自作予定	4輪 直径25mm 幅6mm 補助輪なし	100x125x25[mm] 200[g] 左右(4輪)速度差方式	eclipse, ST M32CUBE MX Fusion360, Kicad	トレース コース記 憶あり
RT072	March Hare(マーチヘア) 鹿野 貴裕 立命館大学ロボット技術研究会	メカ:一ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:一ヶ月 / オリジナルプリント基 板 ソフト:3週間	ARM系 / STmicro ARM1176JZF-S 1000[MHz] // 512[MB] / 32[GB]	LiPo / 2 [セルor 本]/7.4[V]/500[mAh]/ Turnigy LiPo / 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh]/ Turnigy	DCモータ 2 [個] / FaulHaber1331 その他1無し/その他2無 し	CCDセンサ:1 [個] / Raspberry Pi カメラ モジュール / ライン読み取り ジャイロセンサ:1 [個] / L3GD20 // エンコーダ:2 [個] / IE2-400 / 磁気式 /	2輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし	100x85x65[mm] 190[g] 左右(2輪)速度差方式	GCC Fusion360, Eagle	トレース コース記 憶なし
RT073	PrimaryT(プライマリーティ) 三ツ木 知愛 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:2週間 / オリジナル設計機体 電気:2週間 / ユニバーサル基板(オ リジナル設計) ソフト:2週間	ARM系 / STmicro F405 168[MHz] / 1[MB] / 192[kB] / 1[MB]	LiPo / 2 [セルor 本]/7.4[V]/220[mAh]/t urnigy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / faulhaber1331 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:8 [個] / RPR220 / 距離 センサ(反射光量をAD変換) /	4輪 直径20mm 幅10mm 補助輪なし	100x100x50[mm] 200[g]	TrueStudio inventor	トレース コース記 憶なし
RT074	新しい機体(1)(アタラシキタ イカッコイチ) 廣岡 優樹 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:一週間 / オリジナル設計機体 電気:一週間 / ユニバーサル基板(オ リジナル設計) ソフト:10日間	ARM系 / STmicro STM32F401RET6 84[MHz] // 96[kB] / 512[kB]	LiPo / 2 [セルor 本]/7.4[V]/850[mAh]/H yperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / マクソ ン その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:4 [個] / RPR220 / ライ ンセンサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / マクソン //	4輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし	130x105x100[mm] 450[g] 左右(4輪)速度差方式	System workbench for STM32 Inventor	トレース コース記 憶なし
RT075	smiley(スマイリー) 松本 修尚 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:1週間 / オリジナル設計機体 電気:3週間 / オリジナルプリント基板 ソフト:2ヶ月	RX系 / Renesas rx62t 48[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh]/h yperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / faulhaber_1717T003SSR tb6614 その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:6 [個] / lbr127 / ライン センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / mpu-6000 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / faulhaber IE2-512 / 光学式 /	4輪 直径25mm 幅12mm 補助輪なし	110x152x25[mm] 142[g] 左右(4輪)速度差方式 3m/s・1.2m/s・8.5m/s/s	RENESAS 開発ソフト inventor,ea gle	トレース コース記 憶あり
RT076	Shirley-trial(シャーリートライ アル) 松林 友大 電気通信大学ロボメカ工房	メカ:2週間 / オリジナル設計機体 電気:3週間 / オリジナルプリント基 板 ソフト:2か月	RX系 / Renesas RX62t 12[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo / 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh]/H yperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Hirobo L6205D その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:6 [個] / LBR117 / ライ ンセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / copalRE12D / 光学 式 /	4輪 直径27mm 幅10mm 補助輪なし	110x115x27[mm] 110[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト inventor,ea gle	トレース コース記 憶あり

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
RT077	Leo-blue(English) Darryl Chua Wee Joon Institute of technical education	メカ:3 /グループの標準設計機体、 キット、その他 電気:3 /オリジナルプリント基板 ソフト:6	ARM系 /STmicro STM32F4 168[MHz] / 512[kB] / 198[kB] /	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh]/H obbyKing CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber ZXMH3F381 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:8 [個] / TAOS / 距離セン サ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / TDK / デジタル 値出力型 /	4輪 直径25mm 幅9mm 補助輪なし	130x135x26[mm] 88[g] sensor 4m/s・1.6m/s・13m/s/s	keil fusion360	トレース コース記 憶なし
RT078	Diligent-4(English) meng weilin Institute of Technical Education	メカ:3 /オリジナル設計機体 電気:3 /オリジナルプリント基板 ソフト:6	ARM系 /STmicro 168[MHz] / 512[kB] / 196[kB] /	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh]/H obbyKing CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber ZXMH3F381 steering DCモータ 1 [個] / Maxon その他2無し	赤外線センサ:8 [個] / TI / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / TDK / デジタル 値出力型 /	4輪 直径 25.5mm 幅9.5mm 補助輪なし	165x135x25[mm] 102[g] ステアリング(舵切り輪)型 4m/s・1.55m/s・12m/s/s	Keil Solidworks	トレース コース記 憶なし
RT079	Calibrate(English) Muhammad Idris Institute of Technical Education	メカ:3 /グループの標準設計機体、 キット、その他 電気:3 /オリジナルプリント基板 ソフト:6	ARM系 /STmicro STM3F 168[MHz] / 512[kB] / 196[kB] /	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh]/h obbyking CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber zxmc3f381 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:7 [個] / Vishay / 距離セン サ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / TDK / AD変換 して取込む /	4輪 直径25mm 幅85mm 補助輪なし	130x130x26[mm] 85[g] software 4m/s・1.5m/s・12m/s/s	keil fusion 360	トレース コース記 憶なし
RT080	Green(English) Lim Ding Huang Jonas and Zikry Bin Zaini Institute of technical education	メカ:3 /グループの標準設計機体、 キット、その他 電気:3 /オリジナルプリント基板 ソフト:6	ARM系 /STmicro STM32F405 168[MHz] /1[MB] / 196[kB] /	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/300[mAh]/H obbyking CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber ZXMH3F381 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:8 [個] / TI / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / Invensens / AD 変換して取込む /	4輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし	130x130x25[mm] 90[g] sensor	Keil fusion 360	トレース コース記 憶なし
RT081	Sparrow(スバロー) 長尾 晃一朗 福井大学 からくり工房1.Sys	メカ:2週間 /オリジナル設計機体 電気:1ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:3週間	RX系 /Renesas RX631 100pin 100[MHz] /2[MB] / 256[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/260[mAh]/n anotech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1331 T006SR 東芝 TB6613FNG その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:9 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / IE2-400 / 磁気式 /	4輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし	135x150x46[mm] 128[g] 左右(4輪)速度差方式 3.0~3.5m/s・88~3.0m/s・ 7m/s/s	RENESAS 開発ソフト DesignSpar kMechanic al, eagle	トレース コース記 憶あり
RT082	きいろいやつ(キイロイヤツ) 日比野 翔紀 福井大学 からくり工房1.Sys	メカ:1か月 /グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:1か月 /ユニバーサル基板(オ リジナル設計) ソフト:1か月	RX系 /Renesas RX220 20[MHz] /256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/1000[mAh]/ TURNIGY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / TAMIYA TB6612FNG その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:5 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径56mm 幅3mm 補助輪なし	220x150x56[mm] 325.5[g]	RENESAS 開発ソフト EAGLE	トレース コース記 憶なし
RT083	キムワイパー(キムワイパー) 三浦 柊一郎 福井大学 からくり工房1.Sys	メカ:2か月 /オリジナル設計機体 電気:2か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:2か月	RX系 /Renesas RX631 100[MHz] /2[MB] / 256[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/120[mAh]/H yperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1717 TB6612FNG その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:8 [個] / HBR-127HLD / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense MPU-9250 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IE2-1024 / 磁気式 /	4輪 直径27mm 幅12mm 補助輪なし	130x112x30[mm] 133[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト Fusion360 EAGLE	トレース コース記 憶なし
RT084	アイドラさん(アイドラサン) 伊藤 瑞季 福井大学 からくり工房1.Sys	メカ:1ヶ月 /グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:1ヶ月 /キット、その他 ソフト:1ヶ月	RX系 /Renesas RX220 20[MHz] /256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/1000[mAh]/ TURNIGY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / TAMIYA DRV8835 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:5 [個] / LBR-127-HLD / ラインセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径36mm 幅3mm 補助輪なし	141x13.1x56[mm] 225.5[g]	RENESAS 開発ソフト EAGLE	トレース コース記 憶なし
RT085	test(テスト) 松岡 昂輝 福井大学 からくり工房1.Sys	メカ: 電気: ソフト:	/ [MHz] / / /	/ [セルor本]/[V]/ [mAh]/ / [セルor本]/[V]/ [mAh]/	0 [個] / その他1無し/その他2無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]		未回答
RT086	RE-CREA+E(リクリエイト) 武市 英之 福井大学 からくり工房1.Sys	メカ:1か月 /オリジナル設計機体 電気:1か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:3か月	RX系 /Renesas RX631 100[MHz] /2[MB] / 256[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/260[mAh]/n ano-tech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1331SR MBED TB6612 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:8 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense MPU-9250 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER IE2- 400 / 磁気式 /	2輪 直径27mm 幅12mm 補助輪なし	130x150x30[mm] 120[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト EAGLE	トレース コース記 憶あり

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
RT087	トゲアリドケナントゲトゲ(トゲアリドケナントゲトゲ) 田中 将 福井大学 からくり工房I.Sys	メカ:1か月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月 / ユニバーサル基板 (オリジナル設計) ソフト:1か月	RX系 / Renesas RX220 20[MHz] / 250[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 1000[mAh] / TURNIGY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / TAMIYA その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:7 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径36mm 幅3mm 補助輪なし	200x120x70[mm] 225.5[g]	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記 憶なし
RT088	Steve(スティーブ) 西脇 潤 福井大学 からくり工房I.Sys	メカ:8ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:1ヶ月	RX系 / Renesas RX631 100[MHz] / 2[MB] / 256[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 260[mAh] / TURNIGY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:6 [個] / LBR-HLD / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径24mm 幅9mm 補助輪なし	90x147x20[mm] 200[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記 憶なし
RT089	bit R2(ビットアールツー) 金谷 裕音 福井大学 からくり工房I.Sys	メカ:1か月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1か月 / ユニバーサル基板 ソフト:1か月	RX系 / Renesas RX220 20[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 1000[mAh] / TURNIGY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / TAMIYA DRV8835 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:5 [個] / LBR-127HLD / / エンコーダ:2 [個] / REL18-100 / /	2輪 直径36mm 幅3mm 補助輪なし	160x110x56[mm] 225.5[g]	RENESAS 開発ソフト EAGLE	トレース コース記 憶あり
RT090	試験体219(シケンタイニーイチキュウ) 長田 理希 福井大学 からくり工房I.Sys	メカ: / 電気: / ソフト:	/ [MHz] / / /	/ [セルor本] / [V] / [mAh] / / [セルor本] / [V] / [mAh] /	0 [個] / その他1無し/その他2無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]		未回答
RT091	美影2.1(ミカゲニーテンイチ) 中島 史敬	メカ:2016/06~2016/10 / オリジナル設計機体 電気:2016/06~2016/10 / オリジナルプリント基板 ソフト:2017/11	SH系 / Renesas SH7137 80[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 256[kB]	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 550[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON DCX14L FET(FDS8958A + TPCP8402) + FETゲートドライバ(TI UCC27425) RCX H1306-2 その他2無し	赤外線センサ:14 [個] / Letex Technology, LBR-127HLD / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / Analog Devices, ADXRS610 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / MAXON ENX10 / /	4輪 直径26mm 幅11mm 補助輪なし	146x210x65[mm] 296[g] 左右(4輪)速度差方式	Best Technology 開発ソフト CAD, PCB E	トレース コース記 憶あり
RT092	Hex1B(ヘックスワンビー) 加藤雄資	メカ:3年 / オリジナル設計機体 電気:2ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:12年	RX系 / Renesas RX631 100[MHz] / 4.096[MB] / 256[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 160[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / MAXON その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:11 [個] / rohm,Vishay,OMRON / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-9150 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / MAXON / / モーター一体	6輪 直径22mm 幅8mm 補助輪なし	111x80x26[mm] 93[g]	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記 憶あり
RT093	680SX(ロクエティ) 中里 紀之 東京電機大学ロボット研究会	メカ:不明 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1週間 / オリジナルプリント基板 ソフト:4か月	AVR系 / Atmel ATmega328P 16MHz[MHz] / / 2.048[MB] /	LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 850[mAh] / Hobby Net CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Pololu BD6222HFP(ROHM) その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:8 [個] / RPR-220(ROHM) / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / 12CPR(pololu) / 磁気式 /	2輪 直径32mm 幅7mm 1輪 直径10mm 幅10mm	200x100x40[mm] 200[g] 左右(2輪)速度差方式	Atmel Studio 7.0 鍋 CAD, Ki- Cad	トレース コース記 憶なし
RT094	彩雲(サイウン) 鈴木 遥華 東京電機大学ロボット研究会	メカ:1ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:6ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:1ヶ月	AVR系 / Atmel ATmega1284p 20[MHz] / 128[kB] / 16[kB] / 4[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 360[mAh] / Tahmazo CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / [ST-42BYG020 TB6608FNG、東芝製 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:10 [個] / trp105 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) /	2輪 直径55mm 幅3mm 補助輪なし	100x140x55[mm] 500[g] 左右(2輪)速度差方式	AVR Studio KiCAD	トレース コース記 憶なし
RT095	カンワード(ロストメンバー) 増田 卓己 東京電機大学ロボット研究会 部	メカ:1ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月 / プリント基板 ソフト:1ヶ月	AVR系 / Atmel 1284P 20[MHz] / 128[kB] / 16[kB] / 4[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 360[mAh] / Y UNTONG CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / pololu その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:10 [個] / RPR-220 / / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU9255 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / pololu / 磁気式 /	2輪 直径32mm 幅7mm 補助輪なし	94x149x32[mm] 120[g] 左右(2輪)速度差方式	atmelstudi o7 kicad	トレース コース記 憶あり
RT096	fresher(フレッシュャー) 高橋 瞭 東京電機大学ロボット研究会 部	メカ:1か月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:1か月	AVR系 / Atmel Atmega328 16[MHz] / 32[kB] / 2[kB] / 1[kB]	LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 250[mAh] / FullyMax CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / pololu BD6222HFP-TR その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:8 [個] / rpr220 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径 22.5mm 幅9mm 補助輪なし	100x154x25.5[mm] 180[g] 左右(4輪)速度差方式	Visual Studio Eagle,Fusio n360	トレース コース記 憶あり

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
RT097	玉乗り(タマノリ) 大口 竜都 長野県工科短期大学校	メカ:4ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:4ヶ月 /キット、その他 ソフト:4ヶ月	その他 /Apple Apple A8 1400[MHz] /32[GB] / 1[GB] /	その他 / 1 [セル 本]/3.8[V]/1043[mAh]/ Apple その他 / 2 [セル 本]/3.7[V]/350[mAh]/S phero	DCモータ 1 [個] / Sphero その他 1無し/その他 2無 し	その他:1 [個] / Apple / カメラ	1輪 直径60mm 幅60mm 2輪 直径45mm 幅5mm	170x115x90[mm] 365[g]	xcode	トレース コース記 憶なし
RT098	ボールロボSP(ボールロボエ スピー) 山岸 勇斗 長野県工科短期大学校	メカ:4ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:4ヶ月 /キット、その他 ソフト:4ヶ月	その他 /Apple Apple A8 1400[MHz] /32[GB] / 1[GB] /	その他 / 1 [セル 本]/3.8[V]/1043[mAh]/ Apple その他 / 2 [セル 本]/3.7[V]/350[mAh]/O rbotix	DCモータ 1 [個] / Orbotix その他 1無し/その他 2無 し	その他:1 [個] / iPod touch / カメラ	1輪 直径60mm 幅60mm 2輪 直径45mm 幅5mm	170x115x90[mm] 365[g]	Xcode	トレース コース記 憶なし
RT099	1-1 11番(イチノイチジュウイチ バン) 成田 創真 渋谷教育学園幕張中学校電 気部	メカ:3ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:1ヶ月	PIC系 /MICROCHIP PIC18F1320 4*40[MHz] /256[kB] / 256[kB] / 256[kB]	その他 / 6 [セル 本]/7.2[V]/1900[mAh]/ eneloop CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / TAMIYA TA7291P その他 1無し/その他 2無 し	赤外線センサ:5 [個] / RPR-220 / ライ ンセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径70mm 幅15mm 補助輪なし	200x130x130[mm] 510[g]	MPLabX	トレース コース記 憶なし
RT100	メーター君(メーターくん) 立崎 乃衣 渋谷教育学園幕張中学校電 気部	メカ:3ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:4ヶ月 /ユニバーサル基板(オリ ジナル設計) ソフト:2週間	RX系 /Renasas RX63N 100[MHz] /1[MB] / 256[kB] / 32[kB]	LiPo / 1 [セル 本]/3.7[V]/750[mAh]/T URNIGY LiPo / 1 [セル 本]/3.7[V]/750[mAh]/T URNIGY	DCモータ 2 [個] / タミヤ ハイパーダッシュ IR2302 EK104047 その他 1無し/その他 2無 し	赤外線センサ:12 [個] / RPR220 / 距離 センサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / Pololu #2590 / 光学 式 /	4輪 直径26mm 幅10mm 補助輪なし	137x199x40[mm] 300[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記 憶あり
RT101	トレーサーさがみ(トレーサー サガミ) 並木 達郎 青山学院大学	メカ:3ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月 /キット、その他 ソフト:3ヶ月	AVR系 /Atmel ATmega32U4 16[MHz] /32[kB] / 1[kB] / 1[kB]	LiPo / 2 [セル 本]/7.4[V]/450[mAh]/H YPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 260タイ プモーター TA7291P RCサーボモータ 1 [個] / S03N2BBMG その他 2無し	赤外線センサ:8 [個] / TPR105F / ライ ンセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径53mm 幅23mm 2輪 直径56mm 幅15mm	240x190x80[mm] 460[g] ステアリング(舵切り輪)型	ArduinoIDE	トレース コース記 憶なし
RT102	null(ヌル) 小瀬 拓矢 青山学院大学ロボコンプロジ ェクト	メカ:1ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:1ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:3週間	ARM系 /STmicro Cortex-M4 82[MHz] /256[kB] / 64[kB] / 256[kB]	LiPo / 3 [セル 本]/11.1[V]/240[mAh]/ HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon re-max その他 1無し/その他 2無 し	赤外線センサ:8 [個] / tpr105f / ライ ンセンサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / RE12A-100-100- 1/E / 光学式 /	4輪 直径26mm 幅10mm 補助輪なし	120x120x40[mm] 220[g] 左右(4輪)速度差方式	mbed PCBE	トレース コース記 憶なし
RT103	Swordfish type ZERO(ソードフ ィッシュ タイプ ゼロ) 前田 優 湘南工科大学 ロボット同好会	メカ:1週間 /オリジナル設計機体 電気:1週間 /キット、その他 ソフト:製作中	AVR系 /Atmel ATmega328P 16[MHz] /32[kB] / 2[kB] / 1[kB]	LiPo / 2 [セル 本]/7.4[V]/300[mAh]/ 未定 CPU関係と共用	DCモータ 3 [個] / 不明 操舵用 DCモータ 1 [個] / 不明 その他 2無し	赤外線センサ:3 [個] / GENIXTEK CORP、TPR-105 / ラインセンサ(反射 光量をAD変換) / 可視光センサ:2 [個] / 不明 / ライン センサ(反射光量を2値化変換) / エンコーダ:1 [個] / 日本電産コパル電 子、RE12D-100-201-1 / 光学式 /	3輪 直径24mm 幅12mm 補助輪なし	200x162x30[mm] 300[g] ステアリング(舵切り輪)型	Arduino開 発環境 Autocad、I nventor、P CBE	トレース コース記 憶なし
RT104	スワロー(スワロー) 坪 真南未 職業能力開発総合大学校ロ ボット部	メカ:2か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3か月 /ユニバーサル基板 ソフト:1か月	ARM系 /STmicro STM32F446RET6 180[MHz] // 128[kB] / 512[kB]	LiPo / 2 [セル 本]/7.8[V]/800[mAh]/T URNIGY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FA130 その他 1無し/その他 2無 し	赤外線センサ:8 [個] / LBR-127HLD / デジタル値出力距離センサ /	2輪 直径56mm 幅25mm 補助輪なし	217x218x56[mm] 363[g] ステアリング(舵切り輪)型	mbed なし	トレース コース記 憶なし
RT105	ギャラポリーJr 式号機(ギャラ ポリージュニア ニゴウキ) 吉村 尚幸 島根職業能力開発短期大学 校	メカ:2か月 /オリジナル設計機体 電気:2か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:3か月	AVR系 /Atmel ATmega328 16[MHz] /32[kB] / 2[kB] / 1[kB]	LiPo / 2 [セル 本]/7.4[V]/180[mAh]/n ano-tech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / SparkFun ROB-12518 TB6612FNG その他 1無し/その他 2無 し	赤外線センサ:5 [個] / TPR-105F / ライ ンセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径26mm 幅13mm 補助輪なし	140x118x50[mm] 80[g] 左右(2輪)速度差方式	Arduino IDE CR-8000	トレース コース記 憶なし
RT106	ギャラポリーJr 式号機(ギャラ ポリージュニア イチゴウキ) 田柄 貴輝 島根職業能力開発短期大学 校	メカ:2か月 /オリジナル設計機体 電気:2か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:3か月	AVR系 /Atmel ATmega328 16[MHz] /32[kB] / 2[kB] / 1[kB]	LiPo / 2 [セル 本]/7.4[V]/180[mAh]/n ano-tech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / DXL10L EB SL TB6612FNG その他 1無し/その他 2無 し	赤外線センサ:6 [個] / TPR-105F / ライ ンセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径22mm 幅16mm 補助輪なし	141x141x65[mm] 103[g] 左右(2輪)速度差方式	Arduino IDE CR-8000	トレース コース記 憶なし

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モーター系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
RT107	流風(リュウフウ) 服部太亮 東京都市大学 機親会学生会	メカ:2カ月 / オリジナル設計機体 電気:2カ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:2カ月	ARM系 / STMmicro STM32F446RET6 180[MHz] / 512[kB] / 128[kB] /	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 1000[mAh] / DTP CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / 不明 ROHM BD6222HFP-TR その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:10 [個] / TPR-105 / ライン センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6050 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5048A-HTSP / 磁気式 /	4輪 直径30mm 幅10mm 補助輪なし	100x140x40[mm] 190[g] 左右(4輪)速度差方式	mbed Inventor KiCad	トレース コース記 憶なし
RT108	秋月(アキツキ) 西川 亮 東京都市大学 機親会学生会	メカ:1ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:1ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:1ヶ月	ARM系 / STMmicro S TM32F303K8T6 72[MHz] / 64[kB] / 16[kB] /	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 2000[mAh] / DATA POWER TECHNOLOGY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / TMIYA トルクチューン2モーター PRO DRV8835 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:10 [個] / Latex Technology Corp.LBR-127HLD / ラ インセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ATD6050 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / pololuシャフト付き超 小型メタルギアドモーター用磁気式エン コーダ / 磁気式 /	4輪 直径30mm 幅15mm 補助輪なし	110x110x60[mm] 130[g] 左右(4輪)速度差方式	mbed Inventor,Ki cad	トレース コース記 憶なし
RT109	進(シン) 金井 大樹 機親会学生会	メカ:一か月 / グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:1週間 / ユニバーサル基板 ソフト:2週間	ARM系 / STMmicro STM32F303K8 72[MHz] / 64[kB] / 16[kB] /	NiCd / 1 [セルor 本] / 7.2[V] / 1500[mAh] / TamTam CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FA-130 TAP7291P その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:6 [個] / rpr-220 / ライン センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径30mm 幅15mm 1輪 直径10mm 幅5mm	230x230x170[mm] 350[g] 左右(2輪)速度差方式	mbed	トレース コース記 憶なし
RT110	halows(ハローズ) 田邊 有太 東京農工大学ロボット研究会 R.U.R	メカ:2日 / グループの標準設計機体 、キット、その他 電気:1ヶ月 / ユニバーサル基板 ソフト:5日	ARM系 / STMmicro STM32F100RBT6B 24[MHz] / 128[kB] / 8[kB] / 1[kB]	LiPo / 3 [セルor 本] / 12[V] / 2200[mAh] / urnigy CPU関係と共用	ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタルモータ ー その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:5 [個] / - / ラインセンサ (反射光量をAD変換) /	2輪 直径70mm 幅7mm 補助輪なし	210x125x123[mm] 750[g] 左右(2輪)速度差方式	eclipse solidworks	トレース コース記 憶なし
RT111	手巻き寿司(テマキズシ) 瀧澤 七五社 日本工業大学 マイクロコンピ ュータ研究部	メカ: / 電気: / ソフト: /	/ [MHz] / / /	/ [セルor本] / [V] / [mAh] / / [セルor本] / [V] / [mAh] /	0 [個] / その他1無し/その他2無し	/	0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]	/	未回答
RT112	MCRくん(エムシーアールくん) 関格哉 日本工業大学 マイクロコンピ ュータ研究部	メカ:一週間 / オリジナル設計機体 電気:1カ月 / ユニバーサル基板(オリ ジナル設計) ソフト:1年	ARM系 / STMmicro nucleo stm32f303k8 72[MHz] / 2[MB] / 16[kB] / 6[MB]	LiPo / 1 [セルor 本] / 11.1[V] / 320[mAh] / Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon remax tb6643kq その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:8 [個] / 不明 / デジタル 値出力距離センサ /	4輪 直径20mm 幅20mm 補助輪なし	150x160x30[mm] 250[g] 左右(2輪)速度差方式	mbed	トレース コース記 憶なし
RT113	Nazo-Ru(ナゾル) 太田 智也 渋谷教育学園幕張中学校電 気部	メカ:4ヶ月 / グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:4ヶ月 / ユニバーサル基板 ソフト:4ヶ月	PIC系 / MICROCHIP PIC18F1320 40[MHz] / 8[kB] / 0.256[kB] / 0.256[kB]	NiMH / 6 [セルor 本] / 7.2[V] / 11400[mAh] / Panasonic CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / タミヤダ ブルギアボックス TA7291P その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:3 [個] / ローム RPR- 220 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径60mm 幅15mm 補助輪なし	85x115x110[mm] 410[g] 左右(2輪)速度差方式	MPLAB X	トレース コース記 憶なし
RT114	オコジョ(オコジョ) 浅野 俊昭 千葉県立清水高等学校 機械 科	メカ:2週間 / グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:2週間 / オリジナルプリント基板 ソフト:0	その他 / シーケンス 制御のため不使用 0 0[MHz] / / /	その他 / 0 [セルor 本] / 0[V] / 0[mAh] / シー ケンス制御のため不使 用 アルカリ乾電池 / 6 [セ ルor本] / 9[V] / 0[mAh] / 各社	DCモータ 1 [個] / マブチ ハイパーダッシュ リレー オムロン ステアリング操作 DCモータ 1 [個] / マブチ トルク チューン その他2無し	赤外線センサ:6 [個] / オムロン EE- SB5 / ラインセンサ(反射光量を2値化 変換) /	2輪 直径48mm 幅21mm 補助輪なし	240x180x110[mm] 400[g] ステアリング(舵切り輪)型	シーケンス 制御のため 不使用 オートキャ ド	トレース コース記 憶なし
RT115	TE-RT(ティーイーアールテ ィー) 大日向 拓実	メカ:2週間 / オリジナル設計機体 電気:1週間 / オリジナルプリント基板 ソフト:12週間	RX系 / Renesas R5F562TAADFP 98.304[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[kB]	NiMH / 4 [セルor 本] / 4.8[V] / 1900[mAh] / Panasonic CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / アトミック チューン2モーター改 IR2302S、μPA2753GR その他1無し/その他2無し	可視光センサ:16 [個] / ST-1KL3A / ラ インセンサ(反射光量をAD変換) ライン センサ(反射光量を2値化変換) / 赤色 ジャイロセンサ:1 [個] / ISZ-650 / AD 変換して取込む / エンコーダ:4 [個] / QRE1113 / 光学式 /	4輪 直径32mm 幅23mm 補助輪なし	185x197x47.5[mm] 400[g] 左右(4輪)速度差方式 6m/s・1.5~6m/s・8m/s/s	RENESAS 開発ソフト PADS2005, V-REP PRO EDU	トレース コース記 憶あり

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
RT116	紫雲(シグモ) 大日方 裕也/喜田 扇太郎/ 高崎 創	メカ:4か月/グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:4か月/ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:4か月	AVR系 /Atmel ATmega328P-PU 20[MHz] /1[kB] / 2[kB] / 32[kB]	アルカリ乾電池/ 4 [セル or 本]/6[V]/900[mAh]/Panasonic アルカリ乾電池/ 4 [セル or 本]/6[V]/900[mAh]/Panasonic	DCモータ 2 [個] / シチズン マイクロ SCR13-2005 TOSHIBA TA7291P その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:12 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / シチズンマイクロ MR-13(256P/R) / 磁気式 /	2輪 直径30mm 幅10mm 補助輪なし	150x150x50[mm] 200[g] 左右(2輪)速度差方式	Arduino Inventor、E AGLE	トレース コース記 憶なし
RT117	スカイレイカー2型(スカイレイ カーニガタ) いとうひさし	メカ:3ヶ月くらい /オリジナル設計機 体 電気:3ヶ月くらい/ユニバーサル基 板(オリジナル設計) ソフト:3ヶ月くらい	RX系 /Renesas RX62N 96[MHz] /384[kB] / 32[kB] /	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/300[mAh]/ 不明 CPU関係と共用	DCモータ 1 [個] / 不明 FET 操舵用 RCサーボモータ 1 [個] / Zebra? その他2無し	赤外線センサ:5 [個] / 秋月で売って いたやつです / ラインセンサ(反射光量を 2値化変換) /	7輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	200x160x80[mm] 200[g] ファンによる操舵	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記 憶なし
RT118	Discovery_01(ディスカバリー ゼロイチ) 長内 幹雄	メカ:2ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:2ヶ月 /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:2ヶ月	ARM系 /STmicro STM32F469NIH6(ST M32F469 Discovery kit) 180[MHz] /2[MB] / 16[MB] / 32[GB]	LiFe/ 2 [セルor 本]/6.6[V]/550[mAh]/ イーグル模型 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Pololu #1520 東芝 TB6612FNG その他1無し/その他2無し	可視光センサ:1 [個] / AMS TSL1401 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / 1 次元ラインスキャンカメラ ジャイロセンサ:1 [個] / Basch BNO005 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / Pololu #3542 / 磁気 式 /	2輪 直径70mm 幅8mm 補助輪なし	100x180x100[mm] 250[g] 左右(2輪)速度差方式	GNU Toolchain, SEGGER Ozone KiCad, Icarus Verilog, Lattice Diamond, J-Link	トレース コース記 憶なし
RT119	Bonita(ボニータ) 松谷 麻美	メカ: / 電気: / ソフト:	/ [MHz] / / /	/ [セルor本]/[V]/ [mAh]/ / [セルor本]/[V]/ [mAh]/	0 [個] / その他1無し/その他2無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]		未回答
RT120	シリコン・スピリット(零号機) (シリコン・スピリット ゼロゴウ キ) 松田 正裕	メカ:不明(2000年頃より断続的に製作 /オリジナル設計機体 電気:不明(2000年頃より断続的に製 作)/ユニバーサル基板(オリジナル 設計) ソフト:約2年	H8系 /Renesas H8/3069 25[MHz] /512[kB] / 16[kB] / 128[kB]	アルカリ乾電池/ 1 [セル or 本]/9[V]/0[mAh]/ バナソニック ニMH/ 3 [セルor 本]/3.6[V]/1950[mAh]/ バナソニック	DCモータ 2 [個] / マブチ モータ FA130 MOS FETによるディスクリ ート その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:8 [個] / GENIXTEK CORP TPR-105F / ラインセンサ(反射 光量を2値化変換) /	2輪 直径35mm 幅15mm 1輪 直径25mm 幅10mm	250x200x185[mm] 800[g] 左右(2輪)速度差方式	自作仮想 機械、自作 言語 なし	トレース コース記 憶なし
RT121	NewNsBuild(ニューエヌビルド) 野村慎之介 個人	メカ:6か月 /オリジナル設計機体 電気:6か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:6か月	RX系 /Renesas RX62T 96[MHz] /256[kB] / 32[kB] / 32[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/260[mAh]/n ano-teck CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHARBER その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:8 [個] / 不明 / ラインセ ンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / STmicro / デジ タル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IE500 / 磁気式 /	4輪 直径24mm 幅11mm 補助輪なし	110x125x24[mm] 120[g]	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記 憶あり
RT122	Dolly'17R(ドリージュウナナア ール) 大貫 篤 神奈川県立生田高校 パソコ ン研究部	メカ:1ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:1ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:3ヶ月	PIC系 /MICROCHIP PIC32MX270F256D 48[MHz] /256[kB] / 64[kB] / 64[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/610[mAh]/ RHINO CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / マブチ RC-280SA2865 自身で設計しディスクリ ートで製作しました。 前輪・センサ ステアリング DCモータ 1 [個] / Faulhaber 2224 その他2無し	赤外線センサ:8 [個] / TPR-105F / ライ ンセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / STmicro L3GD20 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / 自身で設計し製作し ました。 / 光学式 / マイコンのADCで読 み、256倍通倍処理しています。	2輪 直径56mm 幅24mm 2輪 直径56mm 幅24mm	200x140x100[mm] 800[g] ステアリング(舵切り輪)型	メーカコン パイラ+テ キストエ ディタ+Make Jw.Cad、M BE	トレース コース記 憶あり
RT123	武甲_11(ブコウジュウイチ) 岩崎 宏紀 埼玉県立秩父農工科学高等 学校	メカ:1か月 /オリジナル設計機体 電気:2ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:4ヶ月	PIC系 /MICROCHIP dsPIC30F4012 64[MHz] /500[kB] / 500[kB] / 500[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/8[V]/550[mAh]/ハ イベリオン LiPo/ 2 [セルor 本]/6[V]/550[mAh]/ハ イベリオン	DCモータ 2 [個] / マクソン その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:10 [個] / 浜松ホトニクス / / 白黒の判定を行う赤外線センサ	2輪 直径24mm 幅20mm 補助輪なし	165x155x65[mm] 316[g]	MPLAB C30	トレース コース記 憶なし

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
RT124	DREAMER(ドリーマー) 志村 賢悟 千葉県立船橋高等技術専門 校/厚木ロボット研究会	メカ:3か月/オリジナル設計機体 電気:6か月/オリジナルプリント基板 ソフト:2か月	RX系/Renesas RX62T 96[MHz]/128[kB]/ 16[kB]/8[GB]	LiPo/3[セルor 本]/11.1[V]/320[mAh]/ Hyperion CPU関係と共用	DCモータ2[個]/マクソン モータ その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:8[個]/LBR-127HLD/ ラインセンサ(反射光量をAD変換)ライ ンセンサ(反射光量を2値化変換)/ ジャイロセンサ:1[個]/MPU-6500/デ ジタル値出力型/ エンコーダ:2[個]/AS5040/磁気式/ その他:1[個]/MPU-6500/速度制御 で使用予定	2輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし	140x148x27.5[mm] 218[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト EAGLE, Fu sion360, A utocad	トレース コース記 憶あり
RT125	鈴木ミチオ(スズモトミチオ) 大川 有輝/神谷 涼 千葉県立船橋高等技術専門 校システム設計科	メカ:3か月/グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:6か月/キット、その他 ソフト:2か月	RX系/Renesas RX62T 96[MHz]/128[kB]/ 16[kB]/8[GB]	LiPo/3[セルor 本]/11.1[V]/320[mAh]/ Hyperion CPU関係と共用	DCモータ2[個]/マクソン モータ その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:8[個]/LBR-127HLD/ ラインセンサ(反射光量をAD変換)ライ ンセンサ(反射光量を2値化変換)/ ジャイロセンサ:1[個]/MPU-6500/デ ジタル値出力型/ エンコーダ:2[個]/AS5040/磁気式/ その他:1[個]/MPU-6500/速度制御 で使用予定	2輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし	140x148x27.5[mm] 218[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト EAGLE, Fusion360, Autocad	トレース コース記 憶あり
RT126	himiko(ヒミコ) 山本 太清 千葉県立船橋高等技術専門 校システム設計科	メカ:3か月/オリジナル設計機体 電気:6か月/キット、その他 ソフト:2か月	RX系/Renesas RX62T 96[MHz]/128[kB]/ 16[kB]/8[GB]	LiPo/3[セルor 本]/11.1[V]/320[mAh]/ Hyperion CPU関係と共用	DCモータ2[個]/マクソン モータ その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:8[個]/LBR-127HLD/ ラインセンサ(反射光量をAD変換)ライ ンセンサ(反射光量を2値化変換)/ ジャイロセンサ:1[個]/MPU-6500/デ ジタル値出力型/ エンコーダ:2[個]/AS5040/磁気式/ その他:1[個]/MPU-6500/速度制御 で使用予定	2輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし	140x148x27.5[mm] 218[g] 左右(2輪)速度差方式 0.4m/s・1.0~m/s・5.0~ 10.0m/s/s	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記 憶あり
RT127	ARCOBALENO(アルコパレー ノ) 川津 瞬稀 千葉県立船橋高等技術専門 校システム設計科	メカ:3か月/オリジナル設計機体 電気:6か月/キット、その他 ソフト:2か月	RX系/Renesas RX62T 96[MHz]/128[kB]/ 16[kB]/8[GB]	LiPo/3[セルor 本]/11.1[V]/320[mAh]/ Hyperion CPU関係と共用	DCモータ2[個]/マクソン モータ その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:8[個]/LBR-127HLD/ ラインセンサ(反射光量をAD変換)ライ ンセンサ(反射光量を2値化変換)/ ジャイロセンサ:1[個]/MPU-6500/デ ジタル値出力型/ エンコーダ:2[個]/AS5040/磁気式/ その他:1[個]/MPU-6500/速度制御 で使用予定	2輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし	140x148x27.5[mm] 218[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト EAGLE, Fu sion360, A utocad	トレース コース記 憶あり
RT128	S.U(エス・ユー) 新城 友喜/上田 太一 千葉県立船橋高等技術専門 校システム設計科	メカ:3か月/オリジナル設計機体 電気:6か月/キット、その他 ソフト:2か月	RX系/Renesas RX62T 96[MHz]/128[kB]/ 16[kB]/8[GB]	LiPo/3[セルor 本]/11.1[V]/320[mAh]/ Hyperion CPU関係と共用	DCモータ2[個]/マクソン モータ その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:8[個]/LBR-127HLD/ ラインセンサ(反射光量をAD変換)ライ ンセンサ(反射光量を2値化変換)/ ジャイロセンサ:1[個]/MPU-6500/デ ジタル値出力型/ エンコーダ:2[個]/AS5040/磁気式/ その他:1[個]/MPU-6500/速度制御 で使用予定	2輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし	140x148x27.5[mm] 218[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記 憶あり
RT129	rosso farfalla(ロツソ ファルファ ツラ) 梶原 怜/江上 撰 千葉県立船橋高等技術専門 校システム設計科	メカ:3か月/オリジナル設計機体 電気:6か月/キット、その他 ソフト:2か月	RX系/Renesas RX62T 96[MHz]/128[kB]/ 16[kB]/8[GB]	LiPo/3[セルor 本]/11.1[V]/320[mAh]/ Hyperion CPU関係と共用	DCモータ2[個]/マクソン モータ その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:8[個]/LBR-127HLD/ ラインセンサ(反射光量をAD変換)ライ ンセンサ(反射光量を2値化変換)/ ジャイロセンサ:1[個]/MPU-6500/デ ジタル値出力型/ エンコーダ:2[個]/AS5040/磁気式/ その他:1[個]/MPU-6500/速度制御 で使用予定	2輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし	140x148x27.5[mm] 218[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト EAGLE, Fusion360, Autocad	トレース コース記 憶あり

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
RT130	Pastorale(パストラーレ) 浜元 唯那/田邊 智也 千葉県立船橋高等技術専門 校システム設計科	メカ:3か月 /オリジナル設計機体 電気:6か月 /キット、その他 ソフト:2か月	RX系 /Renesas RX62T 96[MHz] /128[kB] / 16[kB] / 8[GB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/320[mAh]/ Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / マクソン モータ その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:8 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ(反射光量をAD変換) ライ ンセンサ(反射光量を2値化変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-6500 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5040 / 磁気式 / その他:1 [個] / MPU-6500 / 速度制御 で使用予定	2輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし	140x148x27.5[mm] 218[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記 憶あり
RT131	unknown(アンノウ) 田村 尚己/小林 幸也/皆川 翔 千葉県立船橋高等技術専門 校システム設計科	メカ:3か月 /オリジナル設計機体 電気:6か月 /キット、その他 ソフト:2か月	RX系 /Renesas RX62T 96[MHz] /128[kB] / 16[kB] / 8[GB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/320[mAh]/ Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / マクソン モータ その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:8 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ(反射光量をAD変換) ライ ンセンサ(反射光量を2値化変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-6500 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5040 / 磁気式 / その他:1 [個] / MPU-6500 / 速度制御 で使用予定	2輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし	140x148x27.5[mm] 218[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト EAGLE, Fus ion360, A utocad	トレース コース記 憶あり
RT132	Apocalypse(アポカリプス) 西野 鋭/関谷 涼 千葉県立船橋高等技術専門 校システム設計科	メカ:3か月 /オリジナル設計機体 電気:6か月 /キット、その他 ソフト:2か月	RX系 /Renesas RX62T 96[MHz] /128[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/320[mAh]/ Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / マクソン モータ その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:8 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ(反射光量をAD変換) ライ ンセンサ(反射光量を2値化変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-6500 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5040 / 磁気式 / その他:1 [個] / MPU-6500 / 速度制御 で使用予定	2輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし	140x148x27.5[mm] 218[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト EAGLE, Fus ion360, A utocad	トレース コース記 憶あり
RT133	ブラック(ブラック) 小澤 等	メカ: / 電気: / ソフト:	/ / / [MHz] / / /	/ [セルor本]/[V]/ [mAh]/ / [セルor本]/[V]/ [mAh]/	0 [個] / その他1無し/その他2無 し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]		未回答
RT134	天秤20(テンピンニジュウ) 畠山 和昭 埼玉県立新座総合技術高校	メカ:3日間 /オリジナル設計機体 電気:5日間 /ユニバーサル基板(オ リジナル設計) ソフト:けっこうな時間	PIC系 /MICROCHIP PIC16F876A 20[MHz] /8[kB] / 0.35[kB] / 0.25[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/550[mAh]/H YPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon RE16 3.2W 4AM12 HITACHI その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:8 [個] / 浜松フォトニクス S7136 / ラインセンサ(反射光量を2値 化変換) /	2輪 直径22mm 幅20mm 補助輪なし	180x180x30[mm] 260[g] 左右(2輪)速度差方式 2.5m/s・?・?	MPLAB IDE, HI- TECH C 未使用	トレース コース記 憶なし
RT135	黄金鯨8(オウゴンアジエイト) 大橋 辰也 埼玉県立新座総合技術高校	メカ:1週間 /オリジナル設計機体 電気:1週間 /ユニバーサル基板(オ リジナル設計) ソフト:1週間	PIC系 /MICROCHIP Dspic30f4012 86[MHz] /16[kB] / 2[kB] /	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh]/タ マゾー LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/180[mAh]/ ハイベリオン	DCモータ 2 [個] / Maxon TB6643KQ その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:6 [個] / 浜松フォトニクス / ラインセンサ(反射光量をAD変換) ライ ンセンサ(反射光量を2値化変換) /	4輪 直径23mm 幅20mm 補助輪なし	120x160x60[mm] 250[g] 左右(2輪)速度差方式	Mplab	トレース コース記 憶なし
RT136	黑夜(クロヤ) 三浦 友揮 埼玉県立新座総合技術高校	メカ:1ヶ月 /グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:5ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:1ヶ月	RX系 /Renesas R5F52206BDFM 20[MHz] /256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/750[mAh]/ FULLYMAX CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon118715 TB6643KQ その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:10 [個] / 浜松フォトニクス 光変調型s7136 / ラインセンサ(反射光 量を2値化変換) /	2輪 直径23mm 幅18mm 補助輪なし	185x168x48[mm] 329[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記 憶なし
RT137	ヘルニア(ヘルニア) 吉永 大輝 埼玉県立新座総合技術高校	メカ:2か月 /グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:3か月 /ユニバーサル基板(オ リジナル設計) ソフト:2か月	RX系 /Renesas R5F52206BDFM 20[MHz] /256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/450[mAh]/ GForce CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon DC motor TB6643KQ TOSHIBA その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:7 [個] / OSI3CA3131A / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) /	2輪 直径23mm 幅20mm 補助輪なし	150x180x37[mm] 265[g] 左右(2輪)速度差方式 約2m/s・?・-	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記 憶なし

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
RT138	どろっぶ(ドロップ) 宮澤 航馬 埼玉県立新座総合技術高校	メカ:1か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2か月 /ユニバーサル基板 ソフト:2か月	RX系 /Renesas R5F52206BDFM 20[MHz] /256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]/ Kypom CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon 116715 TB6643KQ その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:10 [個] / 浜松ホトニクス IC S7136 / ラインセンサ(反射光量を2 値化変換) /	2輪 直径23mm 幅20mm 補助輪なし	220x18x30[mm] 310[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記 憶なし
RT139	RX-ARAIKAN(アールエック スアライザン) 新井 隆太 埼玉県立新座総合技術高校	メカ:5ヶ月 /グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:5ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:1か月	RX系 /Renesas R5F52206BDFM 20[MHz] /256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/750[mAh]/ tahomazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon 118715 TB6643KQ その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:10 [個] / 浜松ホトニクス 光変調型IC s7136 / ラインセンサ(反 射光量を2値化変換) /	2輪 直径23mm 幅24mm 補助輪なし	204x170x35[mm] 360[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記 憶なし
RT140	七転び八起き(ナナコロビヤオ キ) 比企 涼太郎 埼玉県立 新座総合技術高校	メカ:四か月 /グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:四か月 /ユニバーサル基板(オ リジナル設計) ソフト:一か月	RX系 /Renesas R5F52206BDFM 20[MHz] /256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/300[mAh]/ HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon DC motor TB6643KQ その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:7 [個] / OSI3CA3131A / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) /	2輪 直径23mm 幅250mm 補助輪なし	145x185x45[mm] 270[g]	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記 憶なし
RT141	low back pain(ロー バック पे イン) 池田 樹 埼玉県立新座総合技術高校	メカ:2ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:3ヶ月 /ユニバーサル基板(オ リジナル設計) ソフト:1ヶ月	RX系 /Renesas R5F52206BDFM 20[MHz] /256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/300[mAh]/ HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon 118715 TB6643KQ TOSHIBA その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:10 [個] / 浜松ホトニクス IC S7136 / ラインセンサ(反射光量を2 値化変換) /	2輪 直径23mm 幅20mm 補助輪なし	16.5x18.5x3.6[mm] 268[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記 憶なし
RT142	Argo-RX(アルゴアールエック ス) 黒木 駿 埼玉県立新座総合技術高校	メカ:6ヶ月 /グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:6か月 /ユニバーサル基板 ソフト:2か月	RX系 /Renesas RX-220 20[MHz] /256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/320[mAh]/ Hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon 118715 東芝 TB6643KQ その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:7 [個] / 浜松ホトニクス 光変調型IC S7136 / ラインセンサ(反射 光量を2値化変換) /	2輪 直径22mm 幅20mm 補助輪なし	150x205x43[mm] 278.0[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記 憶なし
RT143	黒熊 改(クマモン カイ) 中永 大輝 埼玉県立新座総合技術高等 学校電子機械部	メカ:2日(去年の機体を改造したもの ので) /グループの標準設計機体、キ ット、その他 電気:2日(新しい基板にしました) /ユ ニバーサル基板 ソフト:2か月	PIC系 /MICROCHIP dsPIC30F4012 96[MHz] /48[kB] / 2[kB] / 1[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]/ Kypom CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon TB6643KQ その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:10 [個] / 忘れました / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径22mm 幅13mm 補助輪なし	180x165x50[mm] 301[g] 左右(2輪)速度差方式	MPLAB 無し	トレース コース記 憶なし
RT144	ITimpulse(アイティインパルス) 石川 達也 埼玉県立新座総合技術高等 学校電子機械部	メカ:2か月 /グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:4か月 /ユニバーサル基板 ソフト:5か月	PIC系 /MICROCHIP dsPIC30F4012 96[MHz] /48[kB] / 2[kB] / 1[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]/ Kypom CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon118715 TB6643KQ その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:10 [個] / 不明 / ラインセ ンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径22mm 幅15mm 補助輪なし	225x160x45[mm] 290[g] 左右(2輪)速度差方式	MPLAB	トレース コース記 憶なし
RT145	Ombretto(オンブレット) 黒澤 舞 埼玉県立新座総合技術高等 学校電子機械部	メカ:3ヶ月 /グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:2ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:3ヶ月	PIC系 /MICROCHIP dsPIC30F4012 96[MHz] /48[kB] / 2[kB] / 1[kB]	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/320[mAh]/H YPERION LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]/ HYPERION	DCモータ 2 [個] / maxon TB6643KQ その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:7 [個] / S7136 / ラインセ ンサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径22mm 幅20mm 補助輪なし	190x184x35[mm] 270[g]	MPLAB	トレース コース記 憶なし
RT146	あみやき君(アミヤキクン) 丸山 庫太郎 埼玉県立狭山工業高等学校	メカ:3ヶ月 /グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:1ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:1ヶ月	PIC系 /MICROCHIP 16F876A 20[MHz] /8[kB] / 0.35[kB] / 0.25[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/450[mAh]/ Desire power CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon TB6643KQ その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:7 [個] / 浜松ホトニクス / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) /	2輪 直径20mm 幅21mm 補助輪なし	185x170x40[mm] 250[g] 左右(2輪)速度差方式	MPLAB MPLAB	トレース コース記 憶なし
RT147	てりやき君(テリヤキクン) 保坂 海瑠 埼玉県立狭山工業高等学校	メカ:3ヶ月 /グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:2ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:1ヶ月	PIC系 /MICROCHIP 16F876A 20[MHz] /8[kB] / 0.35[kB] / 0.25[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/500[mAh]/ DBY-power CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon TB6643KQ その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:7 [個] / 浜松ホトニクス / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) /	2輪 直径21mm 幅19.5mm 補助輪なし	185x173x33[mm] 260[g] 左右(2輪)速度差方式	MPLAB MPLAB	トレース コース記 憶なし
RT148	牛井波乗り(ギユウドンナミリ) 内野 愛 埼玉県立狭山工業高等学校	メカ:1ヶ月 /グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:2週間 /ユニバーサル基板 ソフト:1ヶ月	PIC系 /MICROCHIP 16F876A 20[MHz] /8[kB] / 0.35[kB] / 0.25[kB]	LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/550[mAh]/ HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon TB6643K9 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:7 [個] / 浜松ホトニクス / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) /	2輪 直径20mm 幅15mm 補助輪なし	150x170x25[mm] 260[g] 左右(2輪)速度差方式	MPLABO	トレース コース記 憶なし

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
RT149	ウオンカチヨコ(ウオンカチヨコ) 宮岡 渉太 埼玉県立狭山工業高等学校	メカ: / 電気: / ソフト:	/	/ [セルor本]/[V]/ [mAh]/ / [セルor本]/[V]/ [mAh]/	0 [個] / その他1無し/その他2無し		0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし	xx[mm] [g]		未回答
RT150	ピンク(ピンク) 小野 安慈 埼玉県立狭山工業高等学校	メカ:4ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月 /キット、その他 ソフト:1ヶ月	PIC系 /MICROCHIP 16F876A 20[MHz] /8[kB] / 0.35[kB] / 0.25[kB]	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/360[mAh]/ Tahmazo CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON TV6643KQ その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:7 [個] / 浜松Hotonix / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) /	2輪 直径21mm 幅20mm 補助輪なし	160x77x39[mm] 250[g] 左右(2輪)速度差方式	MPLAB	トレース コース記憶なし
RT151	ガナッシュ(ガナッシュ) 松田 航輝 埼玉県立狭山工業高等学校	メカ:約1か月間 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:4か月間 /ユニバーサル基板 ソフト:約1か月間	PIC系 /MICROCHIP 16F876A 20[MHz] /8[kB] / 0.35[kB] / 0.25[kB]	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/450[mAh]/ EesirePower CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON TB6643KQ その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:7 [個] / 浜松ホトニクス / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) /	2輪 直径20mm 幅12.1mm 補助輪なし	130x110x25[mm] 250[g] 左右(2輪)速度差方式	MPLAB	トレース コース記憶なし
RT152	ベッパ(ベッパ) 滝澤 哲 埼玉県立狭山工業高等学校	メカ:3ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:1ヶ月	PIC系 /MICROCHIP 16F876A 20[MHz] /8[kB] / 0.35[kB] / 0.25[kB]	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/550[mAh]/ HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon TB6643KQ その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:7 [個] / 浜松ホトニクス / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) /	2輪 直径21mm 幅21mm 補助輪なし	170x165x40[mm] 260[g]	MPLAB	トレース コース記憶なし
RT153	シルバー(シルバー) 玉井悠也 埼玉県立狭山工業高等学校	メカ:3ヶ月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月 /キット、その他 ソフト:3ヶ月	PIC系 /MICROCHIP 16F876A 20[MHz] /8[kB] / 0.35[kB] / 0.25[kB]	LiPo/ 1 [セルor本]/11.1[V]/550[mAh]/ HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON TV6643KQ その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:7 [個] / 浜松ホトニクス 光変調型ICS7136 / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) /	2輪 直径22mm 幅22mm 補助輪なし	182x190x50[mm] 270[g] 左右(2輪)速度差方式	MPLAB	トレース コース記憶なし
RT154	1台目(イチダイメ) 手島 裕司 埼玉県立狭山工業高等学校	メカ:1週間 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1週間 /ユニバーサル基板 ソフト:3週間	PIC系 /MICROCHIP 16F876A 20[MHz] /8[kB] / 368[kB] / 256[kB]	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/450[mAh]/ desirepower CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / マクソン TB6643KQ その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:7 [個] / 浜松フォトニクス S4289-61 / 距離センサ(反射光量をAD変換) /	2輪 直径20mm 幅20mm 補助輪なし	170x180x60[mm] 500[g] 左右(2輪)速度差方式	mplab	トレース コース記憶なし
RT155	帰って来たビーチ(カエツキタビーチ) 小坂洋平 埼玉県立狭山工業高等学校	メカ:7日 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:7日 /ユニバーサル基板 ソフト:2ヶ月	PIC系 /MICROCHIP 16F876A 20[MHz] /8[kB] / 0.35[kB] / 0.25[kB]	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/550[mAh]/ ハイペリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon TB6568KQ その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:7 [個] / 浜松フォトニクス / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) /	2輪 直径19mm 幅18mm 補助輪なし	145x145x22[mm] 246[g] 左右(2輪)速度差方式	MPLAB	トレース コース記憶なし
RT156	Trilobyte(トリロバイト) 梅本 篤	メカ:一か月 /オリジナル設計機体 電気:二か月 /プリント基板 ソフト:三か月	SH系 /Renesas SH7125 50[MHz] /128[kB] / 8[kB] /	LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/120[mAh]/ 不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / faulhaber_1331 TB6612 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:8 [個] / LBR- 127HLD / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / faulhaber_IE2-400 / 光学式 /	4輪 直径24mm 幅10mm 補助輪なし	117x170x35[mm] 105[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記憶あり
RT157	シルバーフレーム天(シルバーフレームアマツ) 内藤 修太郎 新潟コンピュータ専門学校	メカ:2 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2 /キット、その他 ソフト:2	RX系 /Renesas rx62t 12[MHz] /128[kB] / 16[kB] / 128[kB]	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/120[mAh]/ HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:11 [個] / sharp / 距離センサ(反射光量をAD変換) ラインセンサ(反射光量を2値化変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / STマイクロ / デジタル値出力型 /	4輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし	136x140x40[mm] 180[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記憶あり
RT158	スコーピオン(スコーピオン) 南波 拓海 新潟コンピュータ専門学校	メカ:2年 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2年 /キット、その他 ソフト:1年	RX系 /Renesas RX62T 12[MHz] /128[kB] / 16[kB] / 128[kB]	LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/120[mAh]/ ハイペリオン CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:11 [個] / シャープ / 距離センサ(反射光量をAD変換) ラインセンサ(反射光量を2値化変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / STマイクロ / デジタル値出力型 /	4輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし	150x140x50[mm] 180[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記憶あり

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
RT159	Gatapro(ガタプロ) 田中 洋輔 新潟コンピュータ専門学校	メカ:1ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:1ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:1ヶ月	ARM系 / Broadcom Broadcom BCM2835 1000[MHz] // 512[MB] / 32[GB]	LiPo / 3 [セルor 本]/11.1[V]/240[mAh]/ HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon RE 13 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:10 [個] / ROHM RPR- 220 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) ラインセンサ(反射光量を2値化変換) ジャイロセンサ:1 [個] / MPU-9250 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / アルファ技研 REL18-100BP / 光学式 /	4輪 直径24mm 幅9mm 補助輪なし	150x160x40[mm] 190[g]	Linux PCBE, Fusion 360	トレース コース記 憶あり
RT160	ノギス(ノギス) 本間 裕也 新潟コンピュータ専門学校	メカ:2年 / グループの標準設計機体 、キット、その他 電気:2年 / キット、その他 ソフト:2年	RX系 / Renesas RX62T 12[MHz] / 128[kB] / 16[kB] / 128[kB]	LiPo / 3 [セルor 本]/11.1[V]/120[mAh]/ HYPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / MAXON その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:11 [個] / シャープ / 距離 センサ(反射光量をAD変換) ラインセン サ(反射光量を2値化変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / STマイクロ / デ ジタル値出力型 /	4輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし	136x140x40[mm] 180[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記 憶あり
RT161	黒炎(コクエン) 赤尾 健太 福井大学 からくり工房1.Sys	メカ:1ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:2週間 / オリジナルプリント基板 ソフト:1ヶ月	RX系 / Renesas RX631 100[MHz] / 2[MB] / 256[kB] / 32[kB]	LiPo / 3 [セルor 本]/11.1[V]/180[mAh]/ nano-tech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER1331T006SR TB6612FND その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:8 [個] / LBR127HLD / ラ インセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IE2-400 / 磁気式 /	4輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし	130x130x35[mm] 130[g] 左右(4輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト	トレース コース記 憶あり
RT162	Exelion(エクセリオン) 山田 真 福井大学 からくり工房1.Sys	メカ:2ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:1ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:1ヶ月	RX系 / Renesas R5F571MFDDFP 240[MHz] / 2[MB] / 512[kB] / 64[kB]	LiPo / 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh]/T urnigy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Maxon DCX 10 L Texas Instruments, DRV8835 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:12 [個] / LBR- 127HLD,SG130 / ラインセンサ(反射光 量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense,ICM-20689 / デジタル値出 力型 / エンコーダ:2 [個] / Maxon, ENX 10 EASY / 磁気式 /	4輪 直径24mm 幅11mm 補助輪なし	125x250x24[mm] 104[g]	RENESAS 開発ソフト Fusion 360, PCBE	トレース コース記 憶あり
RT163	KT-3(ケーティースリー) 山下 浩平 京都大学機械研究会	メカ:2週間 / オリジナル設計機体 電気:2週間 / オリジナルプリント基板 ソフト:2ヶ月	ARM系 / STmicro STM32F405RGT6 180[MHz] / 1[MB] / 192[kB] /	LiPo / 2 [セルor 本]/7.4[V]/300[mAh]/T urnigy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Pololu TB6612FNG(TOSHIBA) その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:6 [個] / TPR-105F, OSI5FU5111C-40 & L-51ROPT1D1 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU9250(Invensense) / デジタル値出 力型 / エンコーダ:2 [個] / Pololu Magnetic Encoder Pair Kit for Mi... / 磁気式 /	2輪 直径32mm 幅13mm 補助輪なし	100x117x32[mm] 96[g]	GCC kicad	トレース コース記 憶あり
RT164	POM次郎(ポムジロウ) 北村 健浩 京大機械研究会	メカ:1週間程度 / オリジナル設計機 体 電気:二週間程度 / オリジナルプリン ト基板 ソフト:一か月程度	ARM系 / STmicro stm32f446re 180[MHz] / 512[kB] / 128[kB] /	LiPo / 2 [セルor 本]/7.4[V]/300[mAh]/T urnigly nano tech CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / faulhaber 1524B009SR TB6612FNG (TOSHIBA) その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:6 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / mpu6500 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / faulhaber IE2-512 / 光学式 /	2輪 直径24mm 幅8mm 補助輪なし	95x115x20[mm] 100[g] 左右(2輪)速度差方式	mbed Compiler Inventer, Kicad	トレース コース記 憶あり
RT165	寿限無改(ジュゲムカイ) 森田 瞭平 京都大学機械研究会	メカ:2ヶ月弱 / オリジナル設計機体 電気:2ヶ月弱 / オリジナルプリント基 板 ソフト:1ヶ月強	ARM系 / STmicro STM32F405RGT6 72[MHz] / 1[MB] / 192[kB] /	LiPo / 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh]/H YPERION CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Maxon DCX10 TOSHIBA TB6612FNG その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:8 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense MPU9250 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / ams AS5145B / 磁 気式 /	4輪 直径24mm 幅11mm 補助輪なし	120x140x24[mm] 83[g] 左右(4輪)速度差方式 4.2m/s・1.2m/s・9.5m/s/s	CoIDE Fusion360, Kicad	トレース コース記 憶あり
RT166	蟒蛇(ウワバミ) 辻本 友樹 京都大学機械研究会	メカ:一か月 / オリジナル設計機体 電気:一か月 / オリジナルプリント基 板 ソフト:一か月	ARM系 / Allwinner H5 1000[MHz] // 512[MB] / 32[GB]	LiPo / 2 [セルor 本]/7.4[V]/500[mAh]/ 不明 CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Faulhaber1717-003SR TB6612FNG その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:12 [個] / LBR-127HD / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IE2-1024 / 磁気式 /	4輪 直径24mm 幅10mm 補助輪なし	150x155x30[mm] 165[g] 左右(4輪)速度差方式	mbed,pytho n Fusion360, KiCad	トレース コース記 憶あり

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
RT167	Antares(アンタレス) 横山 浩一郎 電気通信大学ロボメカ工房 OB	メカ:2週間 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2週間 / オリジナルプリント基板 ソフト:2週間	ARM系 / STmicro STM32F767VIT6 216[MHz] / 2[MB] / 512[kB] /	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 240[mAh] / Hypelion CPU関係と共用	Hypelion 4 [個] / Turnigy 1220 Brushless Inrunner Motor 10300kv その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:16 [個] / GP2S700HCP / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / REL18 / 光学式 /	7輪 直径22mm 幅10mm 補助輪なし	120x120x30[mm] 150[g] 左右(8輪)速度差方式	GCC KiCAD	トレース コース記 憶なし
RT168	CHICANE(シケイン) 尾鷲 真士 電気通信大学ロボメカ工房 OB	メカ:半年 / オリジナル設計機体 電気:半年 / オリジナルプリント基板 ソフト:半年	ARM系 / STmicro STM32F401RE 84[MHz] / 512[kB] / 96[kB] / 512[kB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 350[mAh] / R OBIN CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER1524 L6205D ステア用 DCモータ 1 [個] / FAULHABER1524 その他2無し	赤外線センサ:6 [個] / LBR127HLD / ラ インセンサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:3 [個] / FAULHABER / 光 学式 /	2輪 直径30mm 幅10mm 2輪 直径30mm 幅10mm	150x100x70[mm] 200[g] ステアリング(舵切り輪)型	cubeMX Inventor, Ea gle	トレース コース記 憶あり
RT169	preVice1.5(プレヴィスイッテン ゴ) 岸田 貴光 電気通信大学ロボメカ工房 OB	メカ:3か月 / オリジナル設計機体 電気:3か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:3か月	RX系 / Renesas R5 F52206BDFM 32[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 8[kB]	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 180[mAh] / hyperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER1331 tb6614fng その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:8 [個] / LBR127 / ライン センサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / ファウルハー バー, IE2-400 / 光学式 /	4輪 直径28mm 幅10mm 補助輪なし	150x150x25[mm] 160[g] 左右(4輪)速度差方式 3m/s・1.0~2.0m/s・10m/s/s	RENESAS 開発ソフト solidworks, eagle	トレース コース記 憶あり
RT170	烈華 肆(レッカ) 市野塚 朝 電通大ロボメカ工房OB	メカ:不明 / オリジナル設計機体 電気:不明 / キット、その他 ソフト:不明	SH系 / Renesas 7137 0[MHz] / / /	LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 2100[mAh] /はいべりおん CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / まくそん 2232と471? その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:10 [個] / 忘れ / ラインセ ンサ(反射光量を2値化変換) /	2輪 直径40mm 幅20mm 補助輪なし	200x200x120[mm] 600[g] 左右(2輪)速度差方式	RENESAS 開発ソフト こくりとか	トレース コース記 憶あり
RT171	Coral(コーラル) 中島 瑞 ロボメカ工房OB	メカ:1年 / オリジナル設計機体 電気:1年 / オリジナルプリント基板 ソフト:1年	ARM系 / STmicro STM32F103 64[MHz] / 128[kB] / 20[kB] /	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 120[mAh] / H yperion CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FaulHaber 1331-06SR drv8835 その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:32 [個] / TPR-105F / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:2 [個] / InvenSense MPU6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / Maxon / 磁気式 /	4輪 直径20mm 幅10mm 補助輪なし	100x140x25[mm] 90[g] 左右(4輪)速度差方式	GCC KiCAD	トレース コース記 憶あり
RT172	Joker+ α(ジョーカープラスア ルファ) 高柳 智 からくり工房A:Mac	メカ:1ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:1ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:8ヶ月	RX系 / Renesas R5F5631FDDFP 100[MHz] / 2.048[MB] / 256[kB] / 32[kB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 250[mAh] / F ULLYMAX CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / FAULHABER TB6612fng ダウンフォース発生用(吸 引でない) DCモータ 4 [個] / 不明 その他2無し	赤外線センサ:11 [個] / LBR-127HLD & MTD8000M3B-T / ラインセンサ(反射 光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / Invensense MPU6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER IEH2- 4096 / 磁気式 /	2輪 直径26mm 幅8mm 補助輪なし	170x170x50[mm] 160[g] 左右(4輪)速度差方式 3.5m/s・1.4m/s・6m/s/s	RENESAS 開発ソフト DesignSpark Mechanical PCBE	トレース コース記 憶あり
RT173	Whitechip 7(ホワイトチップ セ ブン) 落合 誠治	メカ:1ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:半年 / オリジナルプリント基板 ソフト:3か月	RX系 / Renesas RX64M 120[MHz] / 2[MB] / 512[kB] / 64[kB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 240[mAh] / T urnigy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / シーア イ化 TOSHIBA TB6614FNG その他1無し/その他2無し	赤外線センサ:18 [個] / SHARP GP2S700HCP / ラインセンサ(反射光量 をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / LSM6DS3 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5048 / 磁気式 /	4輪 直径24mm 幅9mm 補助輪なし	160x150x24[mm] 150[g] 左右(4輪)速度差方式 3~4m/s・1~1.2m/s @R10・6 ~7m/s/s	RENESAS 開発ソフト EAGLE	トレース コース記 憶あり
RT174	FRAGILE017RT(フラジールゼ ロイチナナアルティ) 河野 純也	メカ:1月 / オリジナル設計機体 電気:3月 / オリジナルプリント基板 ソフト:3月	H8系 / Renesas H8- 3694 20[MHz] / 32[kB] / 2[kB] / 2[kB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 210[mAh] / H yperion CPU関係と共用	DCモータ 4 [個] / Namiki カメラ&ステア DCモータ 1 [個] / Namiki その他2無し	CCDセンサ:1 [個] / TL201 / ライン及び マーカ検出 ジャイロセンサ:1 [個] / ST / AD変換し て取込む / エンコーダ:1 [個] / RE12D / 光学式 /	4輪 直径24mm 幅10mm 補助輪なし	120x129x55[mm] 165[g] ステアリング(舵切り輪)型 6m/s・1~6m/s・9.8m/s/s	秋月開発 ソフト	トレース コース記 憶あり
RT175	Architect 2(アーキテクト ツー) 佐藤 慶明 アニキと愉快な仲間たち	メカ:3ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:3ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:3ヶ月	Intel系 / Intel Core m5-6Y57 1100[MHz] / / / 4[GB] / 64[GB]	LiPo / 2 [セルor 本] / 8.4[V] / 1400[mAh] / TURNIGY CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / maxon TB6614 その他1無し/その他2無し	CCDセンサ:1 [個] / Loitor Cam2pc / コ ース読み取り ジャイロセンサ:1 [個] / ICM-20689 / デ ジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / maxon / 光学式 /	4輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし	140x152x195[mm] 297[g] 左右(4輪)速度差方式	Atollic TrueStudio GCC, ROS kinetic Fusion 360, EAGLE	トレース コース記 憶あり

予選ゼッケン	ロボット/参加者/所属	製作期間、機体の特徴	CPU クロック/ROM/ RAM/DataROM	バッテリー CPU系 モータ系	走行用モータ 走行用以外のモータ	センサ	動輪/ 補助輪	サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] TopSpeed/TurnSpeed/Accel	開発環境	アルゴリズム
RT176	錦漆式(ニシキシチシキ) 寺崎 清 アニキと愉快的な仲間たち	メカ:1ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:1ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:2週間	ARM系 /STmicro STM32F103RF 64[MHz] /512[kB] / 96[kB] /	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/70[mAh]/Hy peryon CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / KYOSYO その他1無し/その他2無 し	赤外線センサ:11 [個] / SHARP / ライ ンセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / LRY3200 //	2輪 直径20mm 幅8mm 補助輪なし	80x150x24[mm] 30[g] 左右(2輪)速度差方式	CoIDE EAGLE	トレース コース記 憶あり
RT177	Cartis04.5(カーティス ゼロヨン テンゴ) 平井 雅尊 アニキと愉快的な仲間たち	メカ:3か月 /オリジナル設計機体 電気:3か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:3か月	ARM系 /STmicro STM32F103RE 64[MHz] /512[kB] / 64[kB] /	LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/260[mAh]/T urnigy CPU関係と共用	DCモータ 2 [個] / Maxon DCX10 東芝 TB6612FNG センサステアリング DCモ ータ 1 [個] / Maxon RE10 その他2無し	赤外線センサ:10 [個] / SHARP GP2S700 / ラインセンサ(反射光量を AD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / Invensense ISZ-650 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / Maxon ENX EASY10 / 磁気式 /	4輪 直径25mm 幅12mm 補助輪なし	175x150x35[mm] 141[g] 4.2m/s・1.7m/s・12m/s/s	Atollic TrueSTUDI O SolidWorks. Eagle	トレース コース記 憶あり

