

第 37 回全日本マイクロマウス大会

マイクロマウス

2016

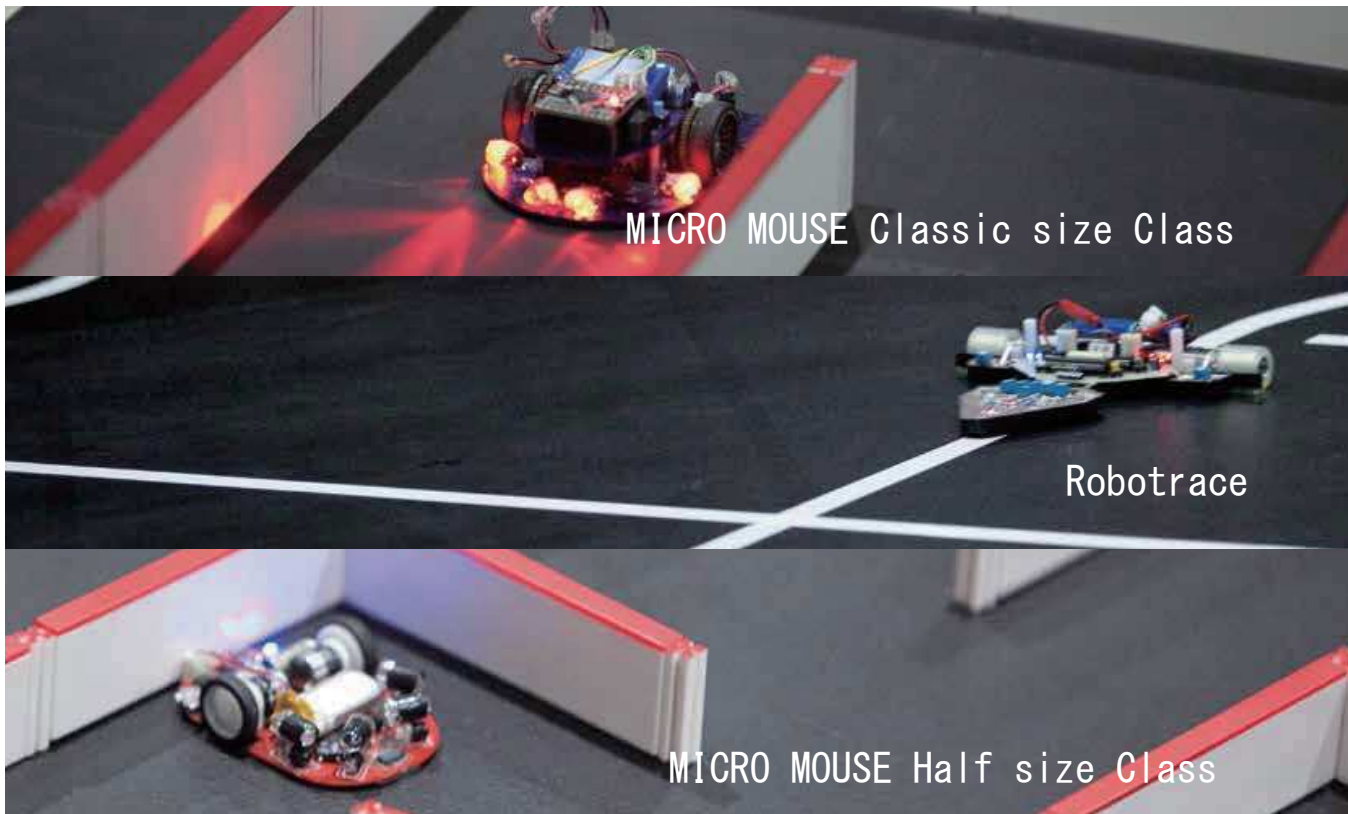
MICROMOUSE



2016年11月18日(金)～20日(日)

明星大学

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



【主催】: 公益財団法人ニューテクノロジー振興財団

【共催】: 明星大学

【後援】: 経済産業省、文部科学省、日野市、日野市教育委員会、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、オートデスク株式会社、オリエンタルモーター株式会社、cocoro SB 株式会社、
株式会社デンソー、バンダイナムコグループ、ライフロボティクス株式会社

【運営】: マイクロマウス 2016 実行委員会

【運営協力】: マイクロマウス・サポーターズ、日野市商工会、多摩信用金庫

大会事務局 マイクロマウス 2016 実行委員会事務局
TEL:03-6805-6081 Mail:mouse@ntf.or.jp



記録集

マイクロマウス2016実行委員会

マイクロマウス2016 第37回 全日本マイクロマウス大会

開催場所： 明星大学 日野校 体育館

開催日： 2016年11月18日（金）～20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： 明星大学

後援： 経済産業省、文部科学省、日野市、日野市教育委員会、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、オートデスク株式会社、オリエンタルモーター株式会社、Cocoro SB 株式会社、
株式会社デンソー、バンダイナムコグループ、ライフロボティクス株式会社、
マイクロマウス2016協賛企業、賞品提供企業

運営： マイクロマウス2016実行委員会 実行委員長：飯島純一（明星大学 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、日野市商工会、多摩信用金庫

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： 〒158-0098 東京都世田谷区上用賀 3-6-16 2F-A

E-mail： mouse@ntf.or.jp（マイクロマウス大会事務局）

TEL:03-6805-6081 FAX:03-6805-6082

マイクロマウス 2016 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



後援

経済産業省

文部科学省

日野市

日野市教育委員会

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

オートデスク株式会社

オリエンタルモーター株式会社



cocoro SB 株式会社

株式会社デンソー

バンダイナムコグループ

ライフロボティクス株式会社
※企業賞ご提供



エフテック株式会社 株式会社 MID アカデミックプロモーションズ

マイクロテック・ラボラトリー株式会社 カワダロボティクス株式会社

スマッツ株式会社 ヒロボー株式会社

賞品提供

株式会社秋月電子通商 株式会社アールティ 株式会社アールティフォワード エフテック株式会社

オリエンタルモーター株式会社 近藤科学株式会社 テクノロジア株式会社 ヒロボー株式会社

双葉電子工業株式会社 マクソンジャパン株式会社

運営・運営協力

マイクロマウス 2016 実行委員会 マイクロマウス・サポーターズ

日野市商工会 多摩信用金庫

●参加ロボット数

登録 393 台

内訳

| 競技名 | 登録数 | 出走数 | 棄権 | 完走 | 決勝進出 |
|-------------------------|-----|-----|----|----|------|
| マイクロマウス (ハーフ) エキスパート予選 | 37 | 27 | 10 | 17 | 9 |
| マイクロマウス クラシック フレッシュマン予選 | 109 | 76 | 33 | 48 | 29 |
| マイクロマウス クラシックエキスパート予選 | 71 | 57 | 14 | 34 | 20 |
| ロボトレース予選 | 123 | 106 | 17 | 77 | 30 |
| マイクロマウス (ハーフ) エキスパートシード | 12 | | | | |
| マイクロマウス クラシック エキスパートシード | 15 | | | | |
| マイクロマウス (ハーフ) フレッシュマン決勝 | 27 | 23 | 4 | 8 | |
| マイクロマウス (ハーフ) エキスパート決勝 | 20 | 20 | 0 | 17 | |
| マイクロマウス クラシック フレッシュマン決勝 | 29 | 29 | 0 | 22 | |
| マイクロマウス クラシック エキスパート決勝 | 34 | 34 | 0 | 31 | |
| ロボトレース決勝 | 30 | 30 | 0 | 26 | |

※マイクロマウス (ハーフ) フレッシュマンは予選なし

参加者構成

| | |
|--------|-----|
| 中学生 | 10 |
| 高校生 | 46 |
| 専門学校など | 30 |
| 大学生・院生 | 198 |
| 社会人 | 109 |

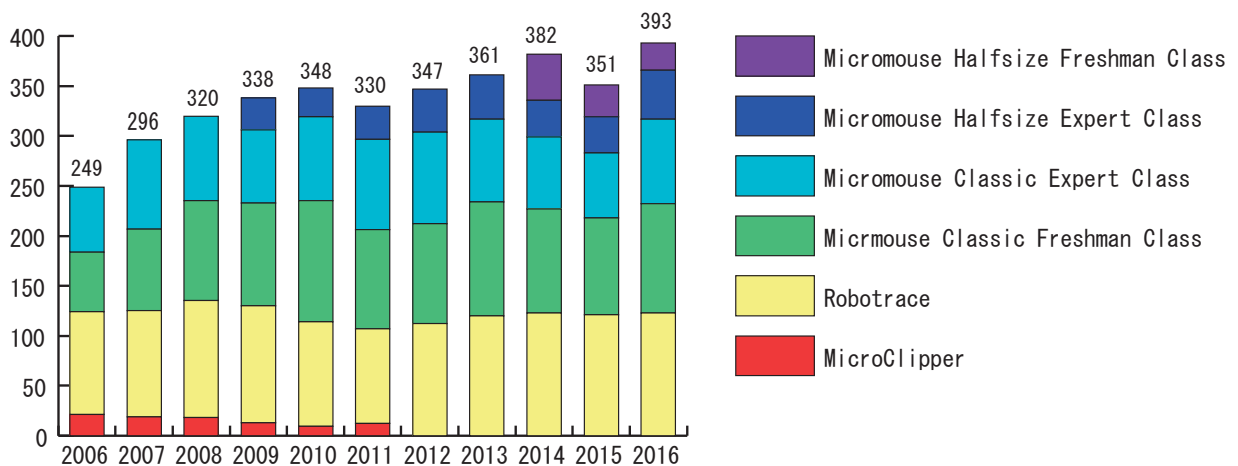
海外参加者 43

| | |
|--------|----|
| シンガポール | 16 |
| 台湾 | 12 |
| 韓国 | 8 |

その他

アメリカ、イギリス、チリ、
中国、タイなど

参加登録台数の推移



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なりました。

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

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なりました。

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

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。

●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 | 操作者 | 所属 |
|--------------------|--------------|-------------------------------|--|
| 優勝・ ベストマウサー | Fantom | 松井 祐樹 | |
| 第2位・ ニューテクノロジー賞 | こじまうす 12 | 小島 宏一 | |
| 第3位 | 翠嵐 | 宇都宮 正和 | |
| 第4位 | Mini Diu-Gow | Cai, Xin-Han / Hung, Jui-Hung | Lunghwa University of Science and Technology |
| 第5位 | Thrush | 岸本 匠 | 福井大学 からくり工房 I.Sys |
| 第6位・ ベストジュニア賞 | Bolt:junior | Jeffrey Tan Jun He | Institute of Technical Education |
| 特別賞 | Que | 竹本 裕太 | Mice Busters |

特別賞（団体） 東京理科大学 Mice

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 | 操作者 | 所属 |
|-----|-----------|-----------------------------|--|
| 優勝 | Diu-Gow 4 | Cai, Xin-Han Wu, Zhao-Yi | Lunghwa University of Science and Technology |
| 第2位 | 赤い彗星 | 宇都宮 正和 | |
| 第3位 | Exia | 平松 直人 | Mice Busters |
| 第4位 | Barracuda | 船田 健悟 | 東京理科大学 Mice |
| 第5位 | しゅべるま～ | 今井 康博 | 東京理科大学 Mice |
| 第6位 | Que | 竹本 裕太 | Mice Busters |
| 特別賞 | Pheasant | 岸本 匠 | 福井大学 からくり工房 I.Sys |
| 特別賞 | noche | 大嶽 結衣 | 東京理科大学 Mice |

ベストジュニア賞（団体） Institute of Technical Education

ロボトレース競技 受賞者

| 賞 | ロボット名 | 操作者 | 所属 |
|------------|--------------|------------------------------|--|
| 優勝 | Cartis04.5 | 平井 雅尊 | アニキと愉快的仲間たち |
| 第2位 | Slug_III | CHAO-WEI CHEN XIN-HAN CAI | Lunghwa University of Science and Technology |
| 第3位 | Hamutaro.jp | Ba-Xin, Lin Jun-Guang, Li | Lunghwa University Electronic Engineering |
| 第4位 | Flash:RT | Chan Wei Hao | Institute of Technical Education |
| 第5位 | Diligent3 | Meng Weilin | Institute of Technical Education |
| 第6位 | New-Ns-Build | 野村 慎之介 | 福井大学 からくり工房 I.Sys |
| ニューテクノロジー賞 | Whitechip 7 | 落合 誠治 | |
| ベストジュニア賞 | シルバー | 玉井 悠也 | 狭山工業高校メカトロ研究部 |

マイクロマウス（ハーフ）競技 フレッシュマンクラス 受賞者

| 賞 | ロボット名 | 操作者 | 所属 |
|-----|---------|-------|----------------|
| 特別賞 | spangle | 徳永 弦久 | |
| 特別賞 | もちもち2号 | 木村 威 | 渋谷教育学園幕張中学校電気部 |
| 特別賞 | 小川号 | 小川 直樹 | 東京工芸大学からくり工房 |
| 特別賞 | フォルテ | 大城 豪志 | 東京工芸大学からくり工房 |
| 特別賞 | クイブレ | 小俣 和輝 | 東京工芸大学からくり工房 |
| 特別賞 | マクリー | 岡本 海慧 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 |

特別賞（団体） 埼玉県立新座総合技術高等学校

特別賞（団体） 向上高等学校

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 | 操作者 | 所属 |
|-----|-----------|--------------|---------------------------|
| 特別賞 | Bifilar | 浅川 英慶 | 福井大学 からくり工房 I.Sys |
| 特別賞 | Good_boy | Kim Geon Hee | MAZE, DanKook.Univ, Korea |
| 特別賞 | 赤子 | 神谷 修也 | 東京理科大学 Mice |
| 特別賞 | たいが | 得平 慈子 | 東京理科大学 Mice |
| 特別賞 | 猫に小判 | 森 惇宏 | 東京理科大学 Mice |
| 特別賞 | Trum | 久宗 卓矢 | |
| 特別賞 | KERISE v1 | 大貫 椋太郎 | 東京工業大学ロボット技術研究会 |
| 特別賞 | tMouse2 | 竹内 聖 | 渋谷教育学園幕張中学校電気部 |

企業賞（大会全体を通しての受賞者）

| 賞 | 受賞者 |
|-------------|---|
| オリエンタルモーター賞 | 木村 威（渋谷教育学園幕張中学校電気部） マイクロマウスハーフ競技フレッシュマンクラス |
| ライフロボティクス賞 | 中島 史敬 ロボトレース競技 |

大会全体を通しての受賞者

| 賞 | 受賞者 |
|-----|--|
| 田代賞 | 船田 健悟（東京理科大学 Mice） 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回から昨年まで中心になって運営してこられた、田代泰典さんは、本年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、本年度の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。また、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。

●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

| | 研究奨励金 | 副賞 (賞品提供企業) |
|------------|-------|---------------------------------------|
| ベストマウサー | | 新潟のお米 (エフテック株式会社) |
| 優勝 | 20 万円 | 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) |
| 第 2 位 | 10 万円 | 新潟のお米 (エフテック株式会社) |
| 第 3 位 | 5 万円 | 新潟のお米 (エフテック株式会社) |
| 第 4 位 | 3 万円 | ルネサスマイコンボード GR サキットノーマル (株式会社 秋月電子通商) |
| 第 5 位 | 2 万円 | シックスバック トレーナー (株式会社アールティ) |
| 第 6 位 | 1 万円 | ディスクマット (双葉電子工業株式会社) |
| 自律賞 | 5 万円 | (副賞無し) |
| ニューテクノロジー賞 | | (副賞無し) |
| ベストジュニア賞 | | (副賞無し) |
| 特別賞 | | (副賞無し) |

マイクロマウス クラシック競技 エキスパートクラス

| | 研究奨励金 | 副賞 (賞品提供企業) |
|------------|-------|---------------------------------------|
| 優勝 | 10 万円 | コントロールボード KCB-5 (近藤科学株式会社) |
| 第 2 位 | 5 万円 | 新潟のお米 (エフテック株式会社) |
| 第 3 位 | 3 万円 | ルネサスマイコンボード GR サキットノーマル (株式会社 秋月電子通商) |
| 第 4 位 | 2 万円 | ルネサスマイコンボード GR サキットノーマル (株式会社 秋月電子通商) |
| 第 5 位 | 1 万円 | ディスクマット (双葉電子工業株式会社) |
| 第 6 位 | 1 万円 | ディスクマット (双葉電子工業株式会社) |
| 自律賞 | 3 万円 | ※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 | | ディスクマット (双葉電子工業株式会社) |
| 特別賞 | | (副賞無し) |

ロボットレース競技

| | 研究奨励金 | 副賞 (賞品提供企業) |
|------------|-------|---------------------------------------|
| 優勝 | 10 万円 | モータの目録 (マクソンジャパン株式会社) |
| 第 2 位 | 5 万円 | 新潟のお米 (エフテック株式会社) |
| 第 3 位 | 3 万円 | ルネサスマイコンボード GR サキットノーマル (株式会社 秋月電子通商) |
| 第 4 位 | 1 万円 | ルネサスマイコンボード GR サキットノーマル (株式会社 秋月電子通商) |
| 第 5 位 | 1 万円 | ディスクマット (双葉電子工業株式会社) |
| 第 6 位 | 1 万円 | 赤外線センサ発光受光セット (株式会社アールティワールド) |
| ニューテクノロジー賞 | | (副賞無し) |
| ベストジュニア賞 | | (副賞無し) |
| 特別賞 | | ※該当者なし |

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

| | 副賞 (賞品提供企業) |
|----------|-------------------------|
| 特別賞 (個人) | (副賞無し) |
| 特別賞 (団体) | モータの目録 (オリエンタルモーター株式会社) |

マイクロマウス クラシック競技 フレッシュマン

| | 副賞 (賞品提供企業) |
|-----|-------------|
| 特別賞 | (副賞無し) |

企業賞

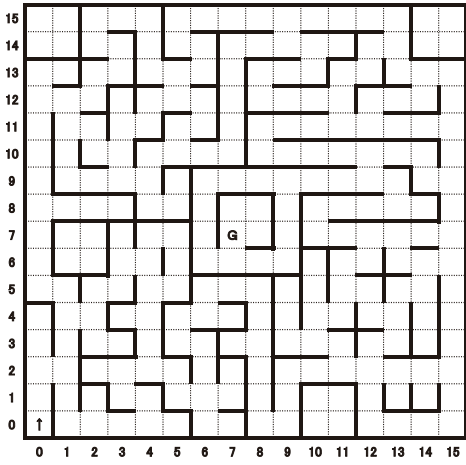
| | 副賞 (賞品提供企業) |
|-------------|-------------------------|
| オリエンタルモーター賞 | モータの目録 (オリエンタルモーター株式会社) |
| ライフロボティクス賞 | 研究奨励金 (ライフロボティクス株式会社) |

田代賞

| | 研究奨励金 | 副賞 (賞品提供企業) |
|-----|-------|--------------------------|
| 田代賞 | 10 万円 | Wonder Borg (テクノロジア株式会社) |

2016：第37回全日本マイクロマウス大会
ハーフ・エキスパート競技予選

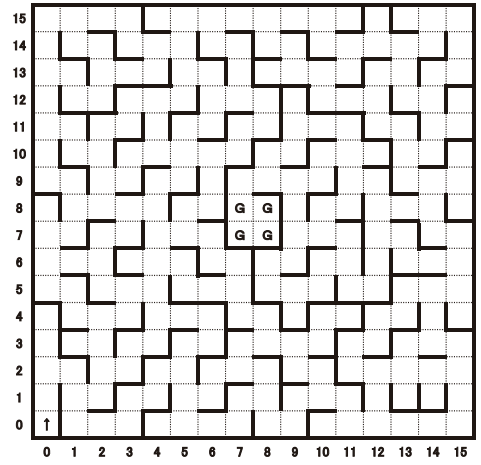
No. _____
ロボット名 _____
制作者名 _____



西回り 58歩24折 南回り 58歩34折

2016：第37回全日本マイクロマウス大会
クラシック・エキスパート競技予選

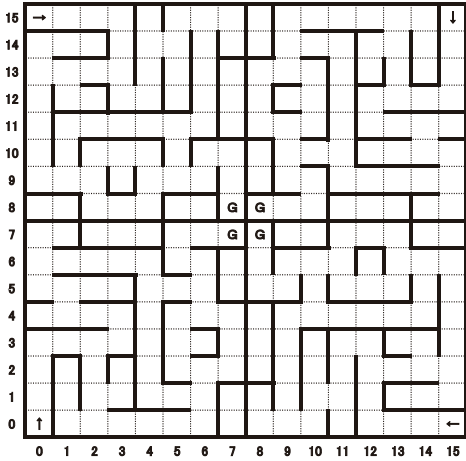
No. _____
ロボット名 _____
制作者名 _____



西回り 51歩34折 南回り 47歩34折

2016：第37回全日本マイクロマウス大会
クラシック・フレッシュマン競技予選

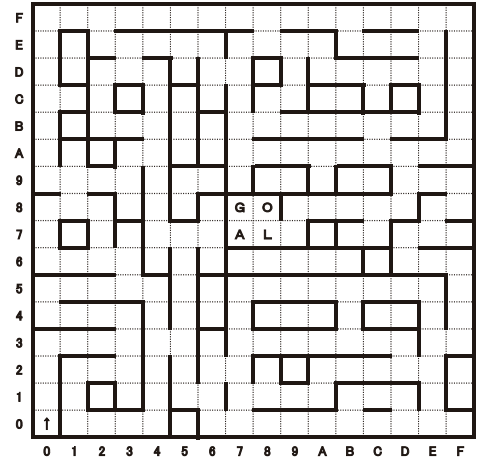
No. _____
ロボット名 _____
制作者名 _____



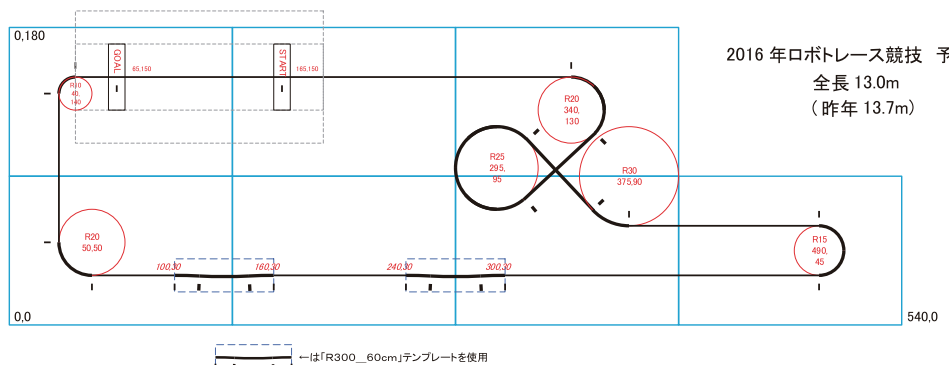
西回り 24歩 13折、南回り 24歩 11折

2016：第37回全日本マイクロマウス大会
クラシック・フレッシュマン競技決勝

No. _____
ロボット名 _____
制作者名 _____

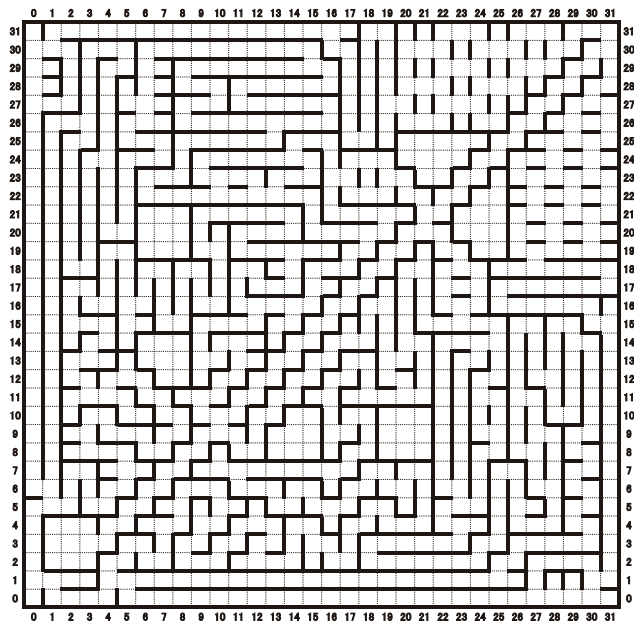


西回り 51歩25折、南回り 53歩25折、一旦南中央 53歩21折



2016：第37回全日本マイクロマウス大会
ハーフ・エキスパート競技 決勝

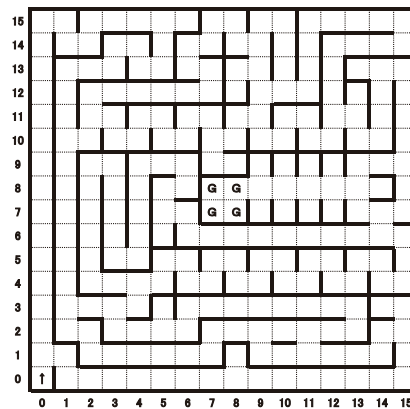
No. _____
ロボット名 _____
制作者名 _____



西回り132歩89折(至近ルート)、142歩83折(最長斜め) 南回り142歩85折(最長斜め)

2016：第37回全日本マイクロマウス大会
クラシック・エキスパート競技決勝

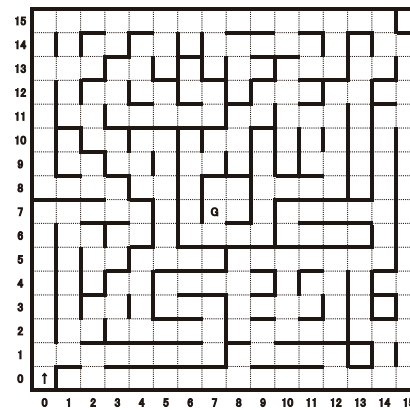
No. _____
ロボット名 _____
制作者名 _____



西回り74歩43折 南回り74歩43折

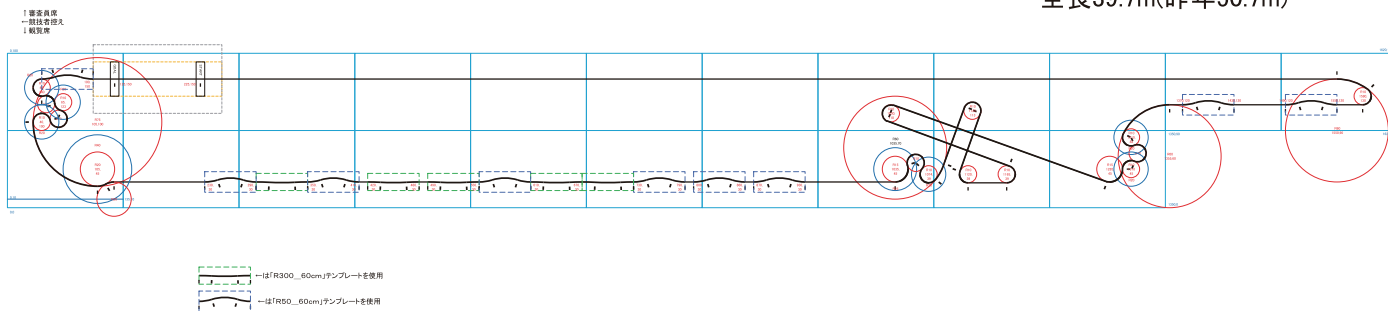
2016：第37回全日本マイクロマウス大会
ハーフ・フレッシュマン競技

No. _____
ロボット名 _____
制作者名 _____



西回り48歩20折、南回り48歩14折

2016年ロボットレース競技 決勝
全長39.7m(昨年50.7m)



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 | HX02 | Fantom | 松井 祐樹 | | 00:03.139 | 決勝進出 |
| 2 | HX09 | Ning6 | Ng Beng Kiat | Ngee Ann Poly | 00:03.899 | 決勝進出 |
| 3 | HX07 | Mini Diu-Gow | Cai, Xin-Han/Hung, Jui-Hung | Lunghwa University of Science and Technology | 00:04.541 | 決勝進出 |
| 4 | HX01 | こじまうす12 | 小島 宏一 | | 00:04.991 | 決勝進出 |
| 5 | HX06 | Excel:mini-4a | Khiew Tzong Yong | Institute of Technical Education | 00:05.205 | 決勝進出 |
| 6 | HX05 | Bolt:junior | Jeffrey Tan Jun He | Institute of Technical Education | 00:05.974 | 決勝進出 |
| 7 | HX17 | Merces_Beat | 長野 恵典 | 電気通信大学ロボメカ工房 | 00:06.524 | 決勝進出 |
| 8 | HX22 | タニタンv2.0H | 谷口 野歩 | 東京理科大学 Mice | 00:08.157 | 決勝進出 |
| 9 | HX10 | 紅蓮 | 赤尾 健太 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:10.433 | 決勝進出 |
| 10 | HX31 | ST-Mouse P | 山口 亨一 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 | 00:12.097 | |
| 11 | HX12 | 小天旋2verMTL | 平井 雅尊 | アニキと愉快的な仲間たち | 00:12.257 | |
| 12 | HX11 | 半錦参式 | 寺崎 清 | アニキと愉快的な仲間たち | 00:13.301 | |
| 13 | HX32 | たつまきDC | 玉木 敬也 | 東京工芸大学からくり工房 | 00:22.473 | |
| 14 | HX30 | BM-02改 | 西崎 伸吾 | 厚木ロボット研究会 | 00:24.606 | |
| 15 | HX15 | Jade | 中島 瑞 | 電通大ロボメカ工房OB | 00:40.578 | |
| 16 | HX14 | ロボイソメ 3 | 畠山 和昭 | 銀座商店街 | 01:17.591 | |
| 17 | HX33 | 川原2号 | 川原 暉弘 | 東京工芸大学からくり工房 | 01:25.482 | |
| | HX13 | ぷーちゃん号ぷち | 鱒淵 祥司 | アニキと愉快的な仲間たち | R | |
| | HX18 | mm8a | 山下 伸逸 | | R | |
| | HX19 | 流星号 | 大道寺 重俊 | フロントビジョン | R | |
| | HX21 | 鯉住 | 小泉 太嘉志 | 東京理科大学 Mice | R | |
| | HX23 | Snitch | 渡邊 優介 | 東京理科大学 Mice | R | |
| | HX24 | Dragoon | 依田 克雄 | Mice Busters | R | |
| | HX25 | Sylphy | 古川 大貴 | Mice Busters | R | |
| | HX28 | TIT | 高橋 幸広 | 新潟コンピュータ専門学校 | R | |
| | HX29 | につく | 渋谷 宇 | 新潟コンピュータ専門学校 | R | |
| | HX36 | 東北マウス朱鷺 | 菅原 昌弥 | ロボコンやっぺし | R | |
| | HX03 | Thunder_xs | Ang Yueh Yang | Institute of Technical Education | 棄権 | |
| | HX04 | Flash:tiny | Chan Wei Hao | Institute of Technical Education | 棄権 | |
| | HX08 | BWH | TJ Sang | RT2 | 棄権 | |
| | HX16 | Polaris | 横山 浩一郎 | 電気通信大学ロボメカ工房 | 棄権 | |
| | HX20 | DESTiNY | 吉川 大貴 | 東京理科大学 Mice | 棄権 | |
| | HX26 | ツルマイン3 | 照井 憲 | Mice Busters | 棄権 | |
| | HX27 | ExtraICE3 | 飯田 一輝 | からくり工房A:Mac | 棄権 | |
| | HX34 | 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 | |
| | HX35 | 東北マウスうさぎ | 小岩 良 | ロボコンやっぺし | 棄権 | |
| | HX37 | 東北マウス楓2016 | 薬師川 楓 | ロボコンやっぺし | 棄権 | |

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

地区大会シードマウス

| | | ロボット名 | 操作者 | 所属 | 記録 | 備考 |
|---|----|-------------|--------|------------------|----|----------|
| | 1 | 翠嵐 | 宇都宮 正和 | | | 関西地区大会 |
| | 2 | ロング15号機 | 小峰 直樹 | 個人 | | 金沢草の根大会 |
| | 3 | Que | 竹本 裕太 | Mice Busters | | 東日本地区大会 |
| | 4 | うむ夫。Jr. | 寶澤 駿 | 東京理科大学 Mice | | 東日本地区大会 |
| ※ | 5 | こじまうす11 | 小島 宏一 | | | 東北地区大会 |
| | 6 | 東北マウス赫 | 菅原 昌弥 | ロボコンやっぺし | | 東北地区大会 |
| | 7 | しゅべるま〜じゅにあ | 今井 康博 | 東京理科大学 Mice | | 九州地区大会 |
| | 8 | Maneuver | 加藤 雄資 | | | 中部地区大会 |
| | 9 | Falter | 落合 誠治 | | | 北陸信越地区大会 |
| | 10 | シリウスRev.1.1 | 中瀬 優 | Mice OB | | 北陸信越地区大会 |
| | 11 | 雷光 | 高柳 智 | 福井大学 からくり工房I.Sys | | 学生大会 |
| | 12 | Thrush | 岸本 匠 | 福井大学 からくり工房I.Sys | | 学生大会 |

登録 37 出走 27 完走 17 決勝進出 9 + シード 11

※シードの小島さんは、決勝では予選に参加した「こじまうす12」を選択

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 | 備考 |
|----|----------|---------------|-----------------------------|--|-----------|-------------|
| 1 | HX20 | Fantom | 松井 祐樹 | | 00:05.269 | 優勝, ベストマウサー |
| 2 | HX17 | こじまうす12 | 小島 宏一 | | 00:06.259 | 第2位 NT賞※ |
| 3 | HX15 | 翠嵐 | 宇都宮 正和 | | 00:08.162 | 第3位 |
| 4 | HX18 | Mini Diu-Gow | Cai, Xin-Han/Hung, Jui-Hung | Lunghwa University of Science and Technology | 00:09.978 | 第4位 |
| 5 | HX07 | Thrush | 岸本 匠 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:11.808 | 第5位 |
| 6 | HX04 | Bolt:junior | Jeffrey Tan Jun He | Institute of Technical Education | 00:12.942 | 第6位 BJ賞※ |
| 7 | HX10 | しゅべるま〜じゅにあ | 今井 康博 | 東京理科大学 Mice | 00:16.668 | |
| 8 | HX12 | うむ夫。Jr. | 寶澤 駿 | 東京理科大学 Mice | 00:18.673 | |
| 9 | HX14 | ロング15号機 | 小峰 直樹 | 個人 | 00:24.342 | |
| 10 | HX19 | Ning6 | Ng Beng Kiat | Ngee Ann Poly | 00:43.817 | |
| 11 | HX13 | Que | 竹本 裕太 | Mice Busters | 00:52.113 | 特別賞 |
| 12 | HX09 | Maneuver | 加藤 雄資 | | 00:58.064 | |
| 13 | HX01 | 紅蓮 | 赤尾 健太 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:59.593 | |
| 14 | HX05 | シリウスRev.1.1 | 中瀬 優 | Mice OB | 01:19.844 | |
| 15 | HX06 | Falter | 落合 誠治 | | 01:39.044 | |
| 16 | HX11 | 東北マウス赫 | 菅原 昌弥 | ロボコンやっぺし | 02:25.728 | |
| 17 | HX02 | タニタンv2.0H | 谷口 野歩 | 東京理科大学 Mice | 02:39.544 | |
| | HX03 | Merces_Beat | 長野 恵典 | 電気通信大学ロボメカ工房 | R | |
| | HX08 | 雷光 | 高柳 智 | 福井大学 からくり工房I.Sys | R | |
| | HX16 | Excel:mini-4a | Khiew Tzong Yong | Institute of Technical Education | R | |

特別賞(団体) 東京理科大学 Mice

※BJ賞 ベストジュニア賞

※NT賞 ニューテクノロジー賞

出走 23 完走 17

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 | 備考 |
|----|------|---------------|-------------------|-------------------|-----------|---------|
| 1 | HF22 | spangle | 徳永 弦久 | | 00:10.704 | 特別賞 |
| 2 | HF15 | もちもち2号 | 木村 威 | 渋谷教育学園幕張中学校電気部 | 00:14.667 | 特別賞、才賞※ |
| 3 | HF18 | 小川号 | 小川 直樹 | 東京工芸大学からくり工房 | 00:29.424 | 特別賞 |
| 4 | HF20 | フォルテ | 大城 豪志 | 東京工芸大学からくり工房 | 00:32.974 | 特別賞 |
| 5 | HF19 | クイブレ | 小俣 和輝 | 東京工芸大学からくり工房 | 00:33.705 | 特別賞 |
| 6 | HF10 | マクリー | 岡本 海慧 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 | 00:34.904 | 特別賞 |
| 7 | HF12 | ねずみくん | 中村 宙樹 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 | 00:39.851 | |
| 8 | HF06 | 試作機1号 | 清水 琢哉 | 向上高等学校 情報研究部 | 02:23.677 | |
| | HF02 | LPCDC | 山上 諒太 | 早稲田大学マイクロマウスクラブ | R | |
| | HF04 | 三段構え | 岡本 友希 | 向上高等学校 情報研究部 | R | |
| | HF05 | てけりり | 香月 大我 | 向上高等学校 情報研究部 | R | |
| | HF07 | マイクロマウスのようなもの | 太田 琉登 | 向上高等学校 情報研究部 | R | |
| | HF08 | Jedno | 大藤 拓真 | 向上高等学校 情報研究部 | R | |
| | HF09 | きっころん | 鈴木 琳太郎 | 向上高等学校 情報研究部 | R | |
| | HF11 | ガレリアms | 金子 伊吹 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 | R | |
| | HF14 | Rutherfordium | 李林 嘉元 | 渋谷教育学園幕張高等学校物理部 | R | |
| | HF16 | とおる | 高橋 すみか | 電気通信大学ロボメカ工房 | R | |
| | HF17 | klein | 大塚 政幸 | 電気通信大学ロボメカ工房 | R | |
| | HF23 | ハラシーマウス | 原嶋 広和 | SRDC Next | R | |
| | HF24 | Weis Mittater | 古川 博史 | からくり工房A:Mac | R | |
| | HF26 | hound | 山田 仰 | 京都大学機械研究会 | R | |
| | HF21 | はんしんよく(半身浴)R | 伊藤 ひさし | | R | |
| | HF25 | SSTN-BH | 笹谷 禎伸 | からくり工房A:Mac | R | |
| | HF01 | ロボ3号 | 山本 健一 | 明星大学飯島研究室 | 棄権 | |
| | HF03 | saikoro | 高橋 有礼 | 早稲田大学マイクロマウスクラブOB | 棄権 | |
| | HF13 | アウル | 笹生 祐樹 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 | 棄権 | |
| | HF27 | Rainy | Somsin Thongkrait | KMITL Robot Club | 棄権 | |

特別賞(団体) 埼玉県立新座総合技術高等学校

特別賞(団体) 向上高等学校

※才賞 オリエンタルモータ賞

登録 27 出走 23 完走 8 (予選なし)

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 | CXB49 | Diu-Gow 4 | Cai, Xin-Han/Wu, Zhao-Yi | Lunghwa University of Science and Technology | 00:03.054 | 決勝進出 |
| 2 | CXB37 | 赤い彗星 | 宇都宮 正和 | | 00:03.271 | 決勝進出 |
| 3 | CXB50 | HIPPO C2 | HUAN-JIE LIAO / CHAO-WEI CHEN | LungHwa University of Science and Technology | 00:03.457 | 決勝進出 |
| 4 | CXB39 | JunSpeed | LI-JUN CAI | Southern Taiwan University of Science and Technolo | 00:03.686 | 決勝進出 |
| 5 | CXB36 | Que | 竹本 裕太 | Mice Busters | 00:03.863 | 決勝進出 |
| 6 | CXB43 | AGS | YANG,TSUNG-WEI | STUST | 00:04.362 | 決勝進出 |
| 7 | CXB38 | こじまうす12CL | 小島 宏一 | | 00:04.649 | 決勝進出 |
| 8 | CXB41 | Decimus 5 | Peter Harrison | | 00:05.058 | 決勝進出 |
| 9 | CXB19 | NKCなめこ号 | 小早川 要 | 名古屋工学院専門学校 | 00:05.072 | 決勝進出 |
| 10 | CXB47 | Bolt | Jeffrey Tan Jun He | Institute of Technical Education | 00:05.081 | 決勝進出 |
| 11 | CXB46 | Flash | Chan Wei Hao | Institute of Technical Education | 00:05.094 | 決勝進出 |
| 12 | CXB52 | Min7 | Ng Beng Kiat | Ngee Ann Poly | 00:05.917 | 決勝進出 |
| 13 | CXA16 | Xiphosura | 田所 祐一 | 東京工業大学ロボット技術研究会 | 00:06.078 | 決勝進出 |
| 14 | CXB44 | DONG-4 | JeongEuiDong | Dankook University, MAZE | 00:06.492 | 決勝進出 |
| 15 | CXB45 | Thunder | Ang Yueh Yang | Institute of Technical Education | 00:06.529 | 決勝進出 |
| 16 | CXB29 | Kryptos | 中野 元太 | 東京理科大学 Mice | 00:06.733 | 決勝進出 |
| 17 | CXB03 | KNCT-MM2DC | 葉山 清輝 | 熊本高専葉山研究室 | 00:13.570 | 決勝進出 |
| 18 | CXB10 | U_DC2016 | 新保 佑京 | 東京工芸大学からくり工房 | 00:17.760 | 決勝進出 |
| 19 | CXB01 | ヌクヌクDC-Charles- | 青木 政武 | 株式会社アールティ | 00:18.531 | 決勝進出 |
| 20 | CXB18 | 15式 | こうへい | | 00:19.011 | 決勝進出 |
| 21 | CXA14 | BRAVE | 内田 雄太郎 | ロボメカ工房OB | 00:28.007 | |
| 22 | CXB48 | Excel-9a | Khiew Tzong Yong | Institute of Technical Education | 00:28.780 | |
| 23 | CXA04 | ジャービル | 平井 伸幸 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:39.543 | |
| 24 | CXA05 | Univer | 高柳 智 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:41.916 | |
| 25 | CXB07 | ブルブル | 坂井 佑将 | 芝浦工業大学SRDC | 00:53.592 | |
| 26 | CXA08 | Pi:Co2 Type:631 | 前田 賢太郎 | 電気通信大学ロボメカ工房 | 00:54.029 | |
| 27 | CXB21 | ShaArm 0 | 高橋 英宏 | | 00:57.335 | |
| 28 | CXB09 | ユニバーサル試作3号機 | 貴依 亮介 | 東京工芸大学からくり工房 | 00:58.288 | |
| 29 | CXB11 | 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 | 01:01.150 | |
| 30 | CXA01 | TYU三郎・改 | 小川 靖夫 | | 01:12.615 | |
| 31 | CXA19 | でしまる | 益田 朋樹 | 株式会社ステップワン | 01:32.878 | |
| 32 | CXB30 | ハセシュマウス ver.5.0 | 長谷川 峻 | 東京理科大学 Mice | 02:35.086 | |
| 33 | CXB13 | SSM | 中島谷 侑己 | 金沢高専ハンズオン部 | 02:55.888 | |
| 34 | CXB14 | はせがわわ | 長谷川 翔 | 金沢高専ハンズオン部 | 03:08.275 | |
| | CXA02 | pucca3 | 三浦 柊一郎 | 福井大学 からくり工房I.Sys | R | |
| | CXA03 | Sleipnir | 山田 真 | 福井大学 からくり工房I.Sys | R | |
| | CXA06 | JEEK.mk2 | 関 翔太郎 | 電気通信大学 | R | |
| | CXA07 | Tarbo-M01 | 秦 康祐 | 電気通信大学ロボメカ工房 | R | |
| | CXA09 | Seagate3 | 繁戸 脩幸 | 電気通信大学ロボメカ工房 | R | |
| | CXA11 | Shell Form1+ | 長谷川 信 | アニキと愉快的な仲間たち | R | |
| | CXA12 | W2000SP1.1 | 小堀 周平 | ロボメカ工房OB | R | |
| | CXA15 | もりゅーマウスその1 | 森田 隆介 | 東京工業大学ロボット技術研究会 | R | |
| | CXA17 | 狐狼 | 沼井 隆晃 | 東京工業大学ロボット技術研究会 | R | |
| | CXA18 | 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 | |
| | CXB04 | 子イカ | 川崎 智弘 | 中国職業能力開発大学校 | R | |

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 |
|----|-------|----------------|-------------------|--|----|----|
| | CXB06 | Robin | 加藤 優哉 | 芝浦工業大学SRDC | R | |
| | CXB12 | イーグルゼット改 | 山野 雄也 | 金沢高専ハンズオン部 | R | |
| | CXB15 | Mark-18 | 藤谷 颯大 | 金沢高専ハンズオン部 | R | |
| | CXB16 | やつし7号 | 南保 慎一郎 | 金沢高専ハンズオン部 | R | |
| | CXB17 | ソフィア | 堀 大輝 | 金沢高専ハンズオン部 | R | |
| | CXB22 | LPCDC | 山上 諒太 | 早稲田大学マイクロマウスクラブ | R | |
| | CXB24 | pate-Ratte2 | 長谷川 健人 | 早稲田大学マイクロマウスクラブ | R | |
| | CXB32 | YA2改2 | 荒井 優輝 | からくり工房A:Mac | R | |
| | CXB33 | KM2 | 野々下 博昭 | からくり工房A:Mac | R | |
| | CXB34 | forte | 高橋 良太 | | R | |
| | CXB35 | Sylpheed3 | 古川 大貴 | Mice Busters | R | |
| | CXB42 | ki-siao 2 | Chen,Ying-Chao | STUST | R | |
| | CXA10 | ミヤウ | 鈴木 健也 | 電気通信大学ロボメカ工房 | 棄権 | |
| | CXA13 | ビスカーチャ | 大久保 祐人 | ロボメカ工房OB | 棄権 | |
| | CXB02 | RasPiMouse | 中川 範晃 | 株式会社アールティ | 棄権 | |
| | CXB05 | KLRV | 尾花 健司 | 川崎工科高校 | 棄権 | |
| | CXB08 | SatoMouse2016 | 佐藤 一成 | SRDC Next | 棄権 | |
| | CXB20 | chip_Omni_ver3 | 松村 周平 | | 棄権 | |
| | CXB23 | RedFrame | 篠田 圭介 | 早稲田大学マイクロマウスクラブ | 棄権 | |
| | CXB25 | BCマウス | 阿部 巧 | 東京理科大学 Mice | 棄権 | |
| | CXB26 | アプーーンβ版 | 今井 陽太郎 | 東京理科大学 Mice | 棄権 | |
| | CXB27 | ぺこ | 小倉 真魚 | 東京理科大学 Mice | 棄権 | |
| | CXB28 | AliCe | 大野 孝太 | 東京理科大学 Mice | 棄権 | |
| | CXB31 | ぞい | 古川 博史 | からくり工房A:Mac | 棄権 | |
| | CXB40 | Sigma-G1 | Goddard, Siegmund | | 棄権 | |
| | CXB51 | Ed-Mouse 1 | Juing-Huei Su | Lunghwa University of Science and Technology | 棄権 | |

地区大会シードマウス

| | | ロボット名 | 操作者 | 所属 | 記録 | 備考 |
|---|----|--------------|--------|------------------|----|----------|
| ※ | 1 | 紫電改 | 宇都宮 正和 | | | 関西地区大会 |
| | 2 | しゅべるま〜 | 今井 康博 | 東京理科大学 Mice | | 金沢草の根大会 |
| | 3 | Pheasant | 岸本 匠 | 福井大学 からくり工房I.Sys | | 金沢草の根大会 |
| | 4 | Exia | 平松 直人 | Mice Busters | | 東日本地区大会 |
| | 5 | Amber | 中島 瑞 | 電通大ロボメカ工房OB | | 東日本地区大会 |
| | 6 | Barracuda | 船田 健悟 | 東京理科大学 Mice | | 東日本地区大会 |
| | 7 | Greenfield++ | 塚本 渉 | 東京理科大学 Mice | | 東北地区大会 |
| | 8 | 雪風5.5 | 中島 史敬 | | | 東北地区大会 |
| | 9 | ∞ | 吉川 大貴 | 東京理科大学 Mice | | 九州地区大会 |
| | 10 | 紅椿 | 赤尾 健太 | 福井大学 からくり工房I.Sys | | 中部地区大会 |
| | 11 | ストリーム | 竹内 秀哉 | 名古屋工学院専門学校 | | 中部地区大会 |
| | 12 | モクゾー | 中瀬 優 | Mice OB | | 北陸信越地区大会 |
| | 13 | Whitechip 7 | 落合 誠治 | | | 北陸信越地区大会 |
| | 14 | Ovis | 渡邊 優介 | 東京理科大学 Mice | | 学生大会 |
| | 15 | noche | 大嶽 結衣 | 東京理科大学 Mice | | 学生大会 |

登録 71 出走 57 完走 34 決勝進出 20 + シード 14

※シードの宇都宮さんは、決勝では予選に参加した「赤い彗星」を選択

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 | 備考 |
|----|----------|-----------------|-------------------------------|--|-----------|---------|
| 1 | CX34 | Diu-Gow 4 | Cai, Xin-Han/Wu, Zhao-Yi | Lunghwa University of Science and Technology | 00:04.655 | 優勝 |
| 2 | CX33 | 赤い彗星 | 宇都宮 正和 | | 00:04.739 | 第2位 |
| 3 | CX16 | Exia | 平松 直人 | Mice Busters | 00:04.924 | 第3位 |
| 4 | CX14 | Barracuda | 船田 健悟 | 東京理科大学 Mice | 00:05.288 | 第4位 田代賞 |
| 5 | CX18 | しゅべるま〜 | 今井 康博 | 東京理科大学 Mice | 00:05.776 | 第5位 |
| 6 | CX30 | Que | 竹本 裕太 | Mice Busters | 00:05.945 | 第6位 |
| 7 | CX23 | Min7 | Ng Beng Kiat | Ngee Ann Poly | 00:05.980 | |
| 8 | CX31 | JunSpeed | LI-JUN CAI | Southern Taiwan University of Science and Technolo | 00:06.421 | |
| 9 | CX17 | Pheasant | 岸本 匠 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:06.904 | 特別賞 |
| 10 | CX24 | Flash | Chan Wei Hao | Institute of Technical Education | 00:07.107 | |
| 11 | CX09 | ストリーム | 竹内 秀哉 | 名古屋工学院専門学校 | 00:07.158 | |
| 12 | CX12 | 雪風5.5 | 中島 史敬 | | 00:07.436 | |
| 13 | CX27 | Decimus 5 | Peter Harrison | | 00:07.496 | |
| 14 | CX25 | Bolt | Jeffrey Tan Jun He | Institute of Technical Education | 00:08.712 | |
| 15 | CX20 | Thunder | Ang Yueh Yang | Institute of Technical Education | 00:09.328 | |
| 16 | CX07 | noche | 大嶽 結衣 | 東京理科大学 Mice | 00:09.974 | 特別賞 |
| 17 | CX13 | Greenfield++ | 塚本 渉 | 東京理科大学 Mice | 00:10.659 | |
| 18 | CX02 | ヌクヌクDC-Charles- | 青木 政武 | 株式会社アールティ | 00:14.378 | |
| 19 | CX04 | KNCT-MM2DC | 葉山 清輝 | 熊本高専葉山研究室 | 00:18.380 | |
| 20 | CX28 | こじまうす12CL | 小島 宏一 | | 00:22.576 | |
| 21 | CX15 | Amber | 中島 瑞 | 電通大口ボメカ工房OB | 00:23.470 | |
| 22 | CX22 | Xiphosura | 田所 祐一 | 東京工業大学ロボット技術研究会 | 00:24.622 | |
| 23 | CX21 | DONG-4 | JeongEuiDong | Dankook University, MAZE | 00:28.969 | |
| 24 | CX26 | NKCなめこ号 | 小早川 要 | 名古屋工学院専門学校 | 00:29.828 | |
| 25 | CX32 | HIPPO C2 | HUAN-JIE LIAO / CHAO-WEI CHEN | Lunghwa University of Science and Technology | 00:36.082 | |
| 26 | CX11 | ∞ | 吉川 大貴 | 東京理科大学 Mice | 00:53.097 | |
| 27 | CX05 | Whitechip 7 | 落合 誠治 | | 00:55.170 | |
| 28 | CX10 | 紅椿 | 赤尾 健太 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:56.420 | |
| 29 | CX03 | U_DC2016 | 新保 佑京 | 東京工芸大学からくり工房 | 01:06.409 | |
| 30 | CX01 | 15式 | こうへい | | 01:14.044 | |
| 31 | CX06 | モクゾー | 中瀬 優 | Mice OB | 02:32.059 | |
| | CX08 | Ovis | 渡邊 優介 | 東京理科大学 Mice | R | |
| | CX19 | Kryptos | 中野 元太 | 東京理科大学 Mice | R | |
| | CX29 | AGS | YANG,TSUNG-WEI | STUST | R | |

ベストジュニア賞(団体) Institute of Technical Education

出走 34 完走 31

マイクロマウス クラシック競技競技 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 | CF108 | Bifilar | 浅川 英慶 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:02.788 | 決勝進出 |
| 2 | CF094 | 赤子 | 神谷 修也 | 東京理科大学 Mice | 00:04.447 | 決勝進出 |
| 3 | CF097 | たいが | 得平 慈子 | 東京理科大学 Mice | 00:05.414 | 決勝進出 |
| 4 | CF093 | 猫に小判 | 森 惇宏 | 東京理科大学 Mice | 00:05.595 | 決勝進出 |
| 5 | CF033 | Good_boy | Kim Geon Hee | MAZE, DanKook.Univ, Korea | 00:05.747 | 決勝進出 |
| 6 | CF099 | hihumint! | 檜山 徹 | 東京理科大学 Mice | 00:05.977 | 決勝進出 |
| 7 | CF086 | TETU-DC | 福元 鉄平 | 東京工芸大学からくり工房 | 00:06.303 | 決勝進出 |
| 8 | CF102 | さのうす | 佐野 光 | ライフロボティクス株式会社 | 00:07.730 | 決勝進出 |
| 9 | CF104 | Momonga | 角谷 史也 | 日本電子専門学校電子応用工学科 | 00:08.052 | 決勝進出 |
| 10 | CF065 | KERISE v1 | 大貫 椋太郎 | 東京工業大学ロボット技術研究会 | 00:08.088 | 決勝進出 |
| 11 | CF079 | ちゅーちゅく②ちゅく②チュー | 太田 智美 | ロボット女子会 | 00:08.190 | 決勝進出 |
| 12 | CF073 | limes140 | 川瀬 廣明 | 電気通信大学ロボメカ工房 | 00:08.291 | 決勝進出 |
| 13 | CF048 | tMouse2 | 竹内 聖 | 渋谷教育学園幕張中学校電気部 | 00:08.482 | 決勝進出 |
| 14 | CF107 | goromodoki | 松本 泰英 | 日本電子専門学校電子応用工学科 | 00:09.251 | 決勝進出 |
| 15 | CF109 | New_Basic_P16 | 長尾 晃一郎 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:09.483 | 決勝進出 |
| 16 | CF069 | T-rum | 久宗 卓矢 | | 00:09.531 | 決勝進出 |
| 17 | CF061 | MIZUHO | 井土 拓海 | 東京工業大学ロボット技術研究会 | 00:10.647 | 決勝進出 |
| 18 | CF026 | Ryu | 東中 建都 | 金沢高専ハンズオン部 | 00:13.965 | 決勝進出 |
| 19 | CF002 | ピコ | 河村 理聡 | 明星大学山崎研究室 | 00:14.749 | 決勝進出 |
| 20 | CF024 | イレギュラー | 谷内 優弥 | 金沢高専ハンズオン部 | 00:14.900 | 決勝進出 |
| 21 | CF084 | デブリ | 小田 健 | 東京工芸大学からくり工房 | 00:15.310 | 決勝進出 |
| 22 | CF021 | パトリシア | 吉澤 聖成 | 金沢高専ハンズオン部 | 00:16.180 | 決勝進出 |
| 23 | CF044 | カジリアッチ | 湯川 桃寧 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 | 00:16.199 | 決勝進出 |
| 24 | CF083 | 山崎号 | 山崎 礼人 | 東京工芸大学からくり工房 | 00:16.555 | 決勝進出 |
| 25 | CF004 | おはぎ号 | 萩原 颯人 | 明星大学山崎研究室 | 00:16.996 | 決勝進出 |
| 26 | CF090 | HISUI | 山口 佑也 | 東京農工大学ロボット研究会R.U.R | 00:17.511 | 決勝進出 |
| 27 | CF003 | アカツキ | 小久保 暁人 | 明星大学山崎研究室 | 00:17.569 | 決勝進出 |
| 28 | CF005 | のりのり | 櫻本 浩教 | 明星大学山崎研究室 | 00:18.175 | 決勝進出 |
| 29 | CF071 | alias | 山梨 浩輝 | 電気通信大学ロボメカ工房 | 00:19.379 | 決勝進出 |
| 30 | CF001 | ぴこまじん | 阿部 浩之 | 明星大学山崎研究室 | 00:23.387 | |
| 31 | CF089 | チャージング号!! | 河端 征大 | 東京農工大学ロボット研究会R.U.R | 00:23.908 | |
| 32 | CF072 | arbeiten | 所附 達幸 | 電気通信大学ロボメカ工房 | 00:24.406 | |
| 33 | CF082 | β | 伊藤 潤 | 東京工芸大学からくり工房 | 00:25.922 | |
| 34 | CF031 | ネッコ | 中村 賢也 | 関東学院大学 | 00:26.008 | |
| 35 | CF030 | 吉之助 | 村山 佑也 | 関東学院大学 | 00:27.414 | |
| 36 | CF085 | XM2C | 馬 躍航 | 東京工芸大学からくり工房 | 00:28.401 | |
| 37 | CF046 | 魔剤ン号 | 稲見 遼 | 渋谷教育学園幕張高等学校物理部 | 00:28.641 | |
| 38 | CF018 | 羊鼠 | 新渡 翔梧 | Team Pumpkin Pie | 00:29.106 | |
| 39 | CF106 | ASHKELON | 玉津 友希 | 日本電子専門学校電子応用工学科 | 00:32.106 | |
| 40 | CF019 | パンプキン3号 | 齊藤 俊 | Team Pumpkin Pie | 00:33.718 | |
| 41 | CF052 | SK-3110 | 斎藤 喬介 | 早稲田大学マイクロマウスクラブ | 00:35.378 | |
| 42 | CF045 | JunkRat | 米村 匠 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 | 00:38.059 | |
| 43 | CF016 | 鱒 | 山西 碧 | Team Pumpkin Pie | 00:43.692 | |
| 44 | CF042 | Forerunner NEO2 | 栗原 浩輔 | 向上高等学校 情報研究部 | 00:47.104 | |

マイクロマウス クラシック競技競技 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 |
|----|-------|----------------|----------------|-----------------------|-----------|----|
| 45 | CF059 | メグギーマウス | 標 祥太郎 | 早稲田大学マイクロマウスクラブ | 00:49.744 | |
| 46 | CF068 | EMR | 池上 大貴 | 長野県工科短期大学校 | 01:01.775 | |
| 47 | CF043 | バイソン・ハット | 高 竜之輔 | 向上高等学校 情報研究部 | 01:04.085 | |
| 48 | CF049 | 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 | 01:14.379 | |
| | CF007 | ゾック | 須崎 惇 | 明星大学飯島研究室 | R | |
| | CF012 | キーコン | 市原 海渡 | 芝浦工業大学SRDC | R | |
| | CF015 | BKNBK | 御子貝 真一 | Team Pumpkin Pie | R | |
| | CF017 | big_mouth | 寺門 幸英 | Team Pumpkin Pie | R | |
| | CF022 | マウス | 元林 樹 | 金沢高専ハンズオン部 | R | |
| | CF023 | EXIT | 出口 泰章 | 金沢高専ハンズオン部 | R | |
| | CF027 | Mark17 | 廣原 隆司 | 金沢高専ハンズオン部 | R | |
| | CF034 | RT-Leader | choi jun woo | REMNANT LEADER SCHOOL | R | |
| | CF035 | leader lee | Lee Hyeon Min | REMNANT LEADER SCHOOL | R | |
| | CF039 | Pimelodia | 福井 尚卿 | 立命館ロボット技術研究会 | R | |
| | CF040 | KY * 2 | 木村 一世 | 立命館ロボット技術研究会 | R | |
| | CF041 | スマウス | 須磨 勇太 | 京都コンピュータ学院洛北校制御通信部 | R | |
| | CF047 | 第二回けんずいし | 高崎 晴也 | 渋谷教育学園幕張高等学校物理部 | R | |
| | CF050 | nucleoくん | 館石 藍 | 早稲田大学マイクロマウスクラブ | R | |
| | CF051 | JackMouse | 佐藤 充希 | 早稲田大学マイクロマウスクラブ | R | |
| | CF053 | Chui-Yo | 斎藤 菜美子 | 早稲田大学マイクロマウスクラブ | R | |
| | CF056 | maze | 西澤 誠人 | 早稲田大学マイクロマウスクラブ | R | |
| | CF060 | MM01 | 三枝 信淳 | 職業大 ロボット部 | R | |
| | CF062 | P^3 | 横山 陽彦 | 東京工業大学ロボット技術研究会 | R | |
| | CF063 | だんごろまうす | 岸波 華彦 | 東京工業大学ロボット技術研究会 | R | |
| | CF066 | サンシャイン1号 | 佐藤 祐亮 | 法政大学電気研究会 | R | |
| | CF067 | デストロイヤー | 土屋 翔平 | 中国職業能力開発大学校 | R | |
| | CF074 | BMK | 樋口 奎 | 電気通信大学ロボメカ工房 | R | |
| | CF081 | はさまうす | 挟間 優佳 | | R | |
| | CF087 | マッサン | 品田 裕希 | 東京農工大学ロボット研究会R.U.R | R | |
| | CF088 | yellow bird | 井元 理愛 | 東京農工大学ロボット研究会R.U.R | R | |
| | CF100 | 明那 | 猪野 貴之 | からくり工房A:Mac | R | |
| | CF101 | Spirit | 山口 辰久 | | R | |
| | CF006 | ロボ1号 | 山本 健一 | 明星大学飯島研究室 | 棄権 | |
| | CF008 | AXIA | 益子 泰博 | 芝浦工業大学SRDC | 棄権 | |
| | CF009 | ミーンバルト | 笠井 信宏 | 芝浦工業大学SRDC | 棄権 | |
| | CF010 | TCF-1 | 高取 大樹 | 芝浦工業大学SRDC | 棄権 | |
| | CF011 | K-MOUSE TYPE Y | 佐藤 康太 | 芝浦工業大学SRDC | 棄権 | |
| | CF013 | メイズランナー | 石沢 幹生 | 芝浦工業大学SRDC | 棄権 | |
| | CF014 | 夢見る機械 | 前村 凌佑 | 芝浦工業大学SRDC | 棄権 | |
| | CF020 | Have Gone | 山田 雅登 | TeamPumpkinPie(TPP) | 棄権 | |
| | CF025 | HCN | 中野 天音 | 金沢高専ハンズオン部 | 棄権 | |
| | CF028 | 即席マウス | 鈴木 克幸 | 7日で作るシリウス | 棄権 | |
| | CF029 | ペントマウス | 松本 直樹 | 7日で作るシリウス | 棄権 | |
| | CF032 | Pony tail | Thanapoom Pume | KMITL Robot Club | 棄権 | |

マイクロマウス クラシック競技競技 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 |
|----|----------|----------------|---------------|--------------------------|----|----|
| | CF036 | Mcqueen | Xue Le | TJU(Tianjin University) | 棄権 | |
| | CF037 | Podori | Chang Yoon Ho | Tokyo Korean High School | 棄権 | |
| | CF038 | RDET 1 | Kim Yon Jae | Tokyo Korean High School | 棄権 | |
| | CF054 | 鉄鼠弐号 | 小林 健人 | 早稲田大学マイクロマウスクラブ | 棄権 | |
| | CF055 | フィリップス | 松田 剛 | 早稲田大学マイクロマウスクラブ | 棄権 | |
| | CF057 | フェイディツピアス | 青木 淳 | 早稲田大学マイクロマウスクラブ | 棄権 | |
| | CF058 | SeaHorse | 渡部 竜也 | 早稲田大学マイクロマウスクラブ | 棄権 | |
| | CF064 | Willy | 小川 真史 | 東京工業大学ロボット技術研究会 | 棄権 | |
| | CF070 | SL | 丸山 清嵩 | 電気通信大学ロボメカ工房 | 棄権 | |
| | CF075 | 若葉 | 山田 諒太郎 | 電気通信大学ロボメカ工房 | 棄権 | |
| | CF076 | i ² | 市野塚 朝 | 電通大ロボメカ工房OB | 棄権 | |
| | CF077 | これは美少女フィギュアである | きゅんくん | ロボット女子会 | 棄権 | |
| | CF078 | ロボットの勉強用マウス | 加藤 恵美 | ロボット女子会 | 棄権 | |
| | CF080 | 酔いどれ1号 | 池澤 あやか | ロボット女子会 | 棄権 | |
| | CF091 | とっとこひろ太郎 | 伊藤 大赴 | 東京理科大学 Mice | 棄権 | |
| | CF092 | Debug/Debut | 井元 駿平 | 東京理科大学 Mice | 棄権 | |
| | CF095 | シエスタ | 谷中 竜也 | 東京理科大学 Mice | 棄権 | |
| | CF096 | viola | 渡邊 堇子 | 東京理科大学 Mice | 棄権 | |
| | CF098 | SiRANE | 富田 佑樹 | 東京理科大学 Mice | 棄権 | |
| | CF103 | sk-129 | セツ ショウチュウ | 日本電子専門学校電子応用工学科 | 棄権 | |
| | CF105 | sk-12 | 韓寧 | 日本電子専門学校電子応用工学科 | 棄権 | |

登録 109 出走 76 完走 48 決勝進出 29

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 | 備考 |
|----|----------|----------------|--------------|---------------------------|-----------|-----|
| 1 | CF29 | Bifilar | 浅川 英慶 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:05.454 | 特別賞 |
| 2 | CF25 | Good_boy | Kim Geon Hee | MAZE, DanKook.Univ, Korea | 00:07.941 | 特別賞 |
| 3 | CF28 | 赤子 | 神谷 修也 | 東京理科大学 Mice | 00:08.906 | 特別賞 |
| 4 | CF27 | たいが | 得平 慈子 | 東京理科大学 Mice | 00:09.204 | 特別賞 |
| 5 | CF26 | 猫に小判 | 森 惇宏 | 東京理科大学 Mice | 00:11.304 | 特別賞 |
| 6 | CF14 | T-rum | 久宗 卓矢 | | 00:11.519 | 特別賞 |
| 7 | CF24 | hiumint! | 檜山 徹 | 東京理科大学 Mice | 00:11.856 | |
| 8 | CF23 | TETU-DC | 福元 鉄平 | 東京工芸大学からくり工房 | 00:12.836 | |
| 9 | CF20 | KERISE v1 | 大貫 椋太郎 | 東京工業大学ロボット技術研究会 | 00:17.085 | 特別賞 |
| 10 | CF18 | limes140 | 川瀬 廣明 | 電気通信大学ロボメカ工房 | 00:19.487 | |
| 11 | CF13 | MIZUHO | 井土 拓海 | 東京工業大学ロボット技術研究会 | 00:21.208 | |
| 12 | CF01 | alias | 山梨 浩輝 | 電気通信大学ロボメカ工房 | 00:22.712 | |
| 13 | CF15 | New_Basic_P16 | 長尾 晃一朗 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:24.493 | |
| 14 | CF09 | デブリ | 小田 健 | 東京工芸大学からくり工房 | 00:28.222 | |
| 15 | CF04 | HISUI | 山口 佑也 | 東京農工大学ロボット研究会R.U.R | 00:30.065 | |
| 16 | CF11 | ピコ | 河村 理聡 | 明星大学山崎研究室 | 00:31.667 | |
| 17 | CF07 | カジリアッチ | 湯川 桃寧 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 | 00:33.953 | |
| 18 | CF02 | のりのり | 櫻本 浩教 | 明星大学山崎研究室 | 00:36.182 | |
| 19 | CF05 | おはぎ号 | 萩原 颯人 | 明星大学山崎研究室 | 00:37.117 | |
| 20 | CF17 | tMouse2 | 竹内 聖 | 渋谷教育学園幕張中学校電気部 | 00:46.877 | 特別賞 |
| 21 | CF06 | 山崎号 | 山崎 礼人 | 東京工芸大学からくり工房 | 01:12.408 | |
| 22 | CF19 | ちゅーちゅく②ちゅく②チュー | 太田 智美 | ロボット女子会 | 01:29.972 | |
| | CF03 | アカツキ | 小久保 暁人 | 明星大学山崎研究室 | R | |
| | CF08 | パトリシア | 吉澤 聖成 | 金沢高専ハンズオン部 | R | |
| | CF10 | イレギュラー | 谷内 優弥 | 金沢高専ハンズオン部 | R | |
| | CF12 | Ryu | 東中 建都 | 金沢高専ハンズオン部 | R | |
| | CF16 | goromodoki | 松本 泰英 | 日本電子専門学校電子応用工学科 | R | |
| | CF21 | Momonga | 角谷 史也 | 日本電子専門学校電子応用工学科 | R | |
| | CF22 | さのうす | 佐野 光 | ライフロボティクス株式会社 | R | |

出走 29 完走 22

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 | RT123 | Cartis04.5 | 平井 雅尊 | アニキと愉快的仲間たち | 00:04.490 | 決勝進出 |
| 2 | RT012 | Hamutaro.jp | Ba-Xin,Lin / Jun-Guang,Li | Lunghwa University Electronic Engineering | 00:04.934 | 決勝進出 |
| 3 | RT064 | RS-100 | 遠藤 隆記 | 極東技術結社 | 00:04.944 | 決勝進出 |
| 4 | RT109 | New-Ns-Build | 野村 慎之介 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:05.351 | 決勝進出 |
| 5 | RT020 | Diligent3 | Meng Weilin | Institute of Technical Education | 00:05.378 | 決勝進出 |
| 6 | RT094 | 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 | 00:05.401 | |
| 7 | RT013 | Slug_III | CHAO-WEI CHEN / XIN-HAN CAI | Lunghwa University of Science and Technology | 00:05.402 | 決勝進出 |
| 8 | RT018 | Flash:RT | Chan Wei Hao | Institute of Technical Education | 00:05.419 | 決勝進出 |
| 9 | RT015 | Habitus | Li,Sheng-Xiang / Lin,Yu-Chin | Lunghwa University of Science and Technology | 00:05.548 | 決勝進出 |
| 10 | RT092 | AllegroModerato | 岡寄 祥太 | 千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科 | 00:05.618 | 決勝進出 |
| 11 | RT102 | 蒼龍 | 山田 真 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:05.951 | 決勝進出 |
| 12 | RT093 | 鮪 | 田邊 敏人 | 千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科 | 00:06.083 | |
| 13 | RT117 | Whitechip 7 | 落合 誠治 | | 00:06.237 | 決勝進出 |
| 14 | RT052 | シルバーフレーム | 内藤 修太郎 | 新潟コンピュータ専門学校 | 00:06.288 | 決勝進出 |
| 15 | RT051 | ブルファンゴ | 金安 雄大 | 新潟コンピュータ専門学校 | 00:06.622 | |
| 16 | RT111 | 黒炎 | 赤尾 健太 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:06.874 | 決勝進出 |
| 17 | RT107 | CREA+E | 武市 英之 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:06.885 | 決勝進出 |
| 18 | RT112 | Pheasant | 岸本 匠 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:07.313 | 決勝進出 |
| 19 | RT097 | Shirley-trial | 松林 友大 | 電気通信大学ロボメカ工房 | 00:07.374 | 決勝進出 |
| 20 | RT021 | ChenYi | ChenYi | Ngee Ann Poly | 00:07.519 | 決勝進出 |
| 21 | RT081 | 黒熊 V01 | 中永 大輝 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械部 | 00:07.548 | 決勝進出 |
| 22 | RT055 | 天秤 19 | 畠山 和昭 | 銀座商店街 | 00:07.636 | 決勝進出 |
| 23 | RT056 | Dolly'16R | 大貫 篤 | 神奈川県立生田高校 パソコン研究部 | 00:07.641 | 決勝進出 |
| 24 | RT080 | Sehnsucht | 黒澤 舞 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械部 | 00:07.852 | 決勝進出 |
| 25 | RT072 | シルバー | 玉井 悠也 | 狭山工業高校メカトロ研究部 | 00:07.859 | 決勝進出 |
| 26 | RT036 | ワイズパンサー I | 坂本 亮賢 | 東京電機大学 ロボット研究会 | 00:08.038 | 決勝進出 |
| 27 | RT118 | HexB | 加藤 雄資 | | 00:08.065 | 決勝進出 |
| 28 | RT096 | smiley | 松本 修尚 | 電気通信大学ロボメカ工房 | 00:08.207 | 決勝進出 |
| 29 | RT089 | recTa | 辻本 友樹 | 京大機械研究会 | 00:08.252 | 決勝進出 |
| 30 | RT068 | 兜 II | 柳下 泰成 | 東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会 | 00:08.384 | 決勝進出 |
| 31 | RT075 | drop | 渡部 森太 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 | 00:08.441 | 決勝進出 |
| 32 | RT071 | ゴールド | 永峰 義人 | 狭山工業高校メカトロ研究部 | 00:08.526 | |
| 33 | RT054 | 黄金鱈7 | 大橋 辰也 | 銀座商店街 | 00:08.538 | 決勝進出 |
| 34 | RT011 | GEONDONG | ParkGeonJu, JeongEuiDong | Dankook University, MAZE | 00:08.558 | 決勝進出 |
| 35 | RT074 | かじゆまる | 梶 祐一郎 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 | 00:08.605 | |
| 36 | RT016 | Ultimate Pico | Liou,Fong-Chun / Cheng,Chien | Lunghwa University of Science and Technology | 00:08.657 | |
| 37 | RT078 | 蟻狩り | 有賀 陸 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 | 00:08.675 | |
| 38 | RT076 | yuremon Ra2.0 | 渡部 翔太 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 | 00:08.694 | |
| 39 | RT116 | Coral | 中島 瑞 | 電通大ロボメカ工房OB | 00:08.788 | |
| 40 | RT066 | 東洋島7段 | 岩村 謙一 | 東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会 | 00:08.951 | |
| 41 | RT014 | HIPPO R2 | HUAN-JIE LIAO / ZI-ZHAN CAI | Lunghwa University of Science and Technology | 00:09.297 | |
| 42 | RT077 | oh! 瑠美 | 波田 泰樹 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 | 00:09.402 | |
| 43 | RT017 | R.A | Chiew Shao Xiang Besfer | Institute of Technical Education | 00:09.462 | |
| 44 | RT059 | 武甲_2 | 杉田 裕樹 | 秩父農工科学高等学校 | 00:09.724 | |

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 |
|----|-------|-----------------|--|---------------------------------------|-----------|-----------|
| 45 | RT010 | 美影2 | 中島 史敬 | | 00:09.842 | 決勝エキシビジョン |
| 46 | RT042 | RamRider | 鹿野 貴裕 | 立命館大学ロボット技術研究会 | 00:09.866 | |
| 47 | RT099 | chicane R2 | 尾鷲 真士 | 電気通信大学ロボメカ工房 | 00:10.147 | |
| 48 | RT040 | 熱海2 | 沖野 友亮 | 立命館大学ロボット技術研究会 | 00:11.473 | |
| 49 | RT022 | Ning3 | Ng Beng Kiat | Ngee Ann Poly | 00:11.705 | |
| 50 | RT119 | FRAGILE016RT | 河野 純也 | | 00:11.895 | 決勝エキシビジョン |
| 51 | RT067 | 1号! | 田南 吉章 | 東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会 | 00:12.149 | |
| 52 | RT110 | デュランダル | 高柳 智 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:12.203 | |
| 53 | RT058 | 武甲_4 | 加藤 諒也 | 秩父農工科学高等学校 | 00:12.407 | |
| 54 | RT122 | 錦式陸式 | 寺崎 清 | アニキと愉快的な仲間たち | 00:12.503 | |
| 55 | RT034 | ギャラポリー | 深井 優 | | 00:13.660 | |
| 56 | RT046 | Re物理 | 門野 広大 | 立命館大学ロボット技術研究会 | 00:13.753 | |
| 57 | RT024 | Lamborghini | Andres Bercovich/Cristian Hewstone/Eugenio Herrera | UTFSM-PUC, CHILE | 00:14.123 | |
| 58 | RT057 | オコジョ | 浅野 俊昭 | 千葉県立館山総合高等学校 | 00:14.426 | |
| 59 | RT023 | Jehu 2 | David Otten | Massachusetts Institute of Technology | 00:18.023 | |
| 60 | RT098 | Tarbo-T01 | 秦 康祐 | 電気通信大学ロボメカ工房 | 00:18.109 | |
| 61 | RT065 | ロボテナショップ営業車 | 黒川 旭 | ロボテナショップ | 00:18.190 | |
| 62 | RT069 | チャック・ノリス | 関 柊哉 | 日本工業大学マイクロコンピュータ研究部 | 00:18.210 | |
| 63 | RT082 | アルジャーノン | 山田 翔太 | 東京工芸大学からくり工房OB | 00:18.710 | |
| 64 | RT048 | 走ルンです | 土橋 徹平 | 青山学院大学 | 00:18.978 | |
| 65 | RT026 | TISK | 高田 泰佑 | 芝浦工業大学SRDC | 00:19.150 | |
| 66 | RT084 | ライオンロック | 佐久間 大貴 | 東京工芸大学からくり工房 | 00:20.611 | |
| 67 | RT083 | セブン | 舘野 優也 | 東京工芸大学からくり工房 | 00:21.963 | |
| 68 | RT114 | LiPoびたんA | 茂呂 彰 | ロボメカ工房イチゴ味 | 00:21.979 | |
| 69 | RT027 | NAMAWASABI | 小池 一輝 | 芝浦工業大学SRDC | 00:22.047 | |
| 70 | RT035 | はやぶさII | 青木 弓子 | | 00:22.105 | |
| 71 | RT070 | 三 | 五十嵐 太一 | 日本工業大学マイクロコンピュータ研究部 | 00:23.105 | |
| 72 | RT086 | ロボッ津3号機 | 大津 亮二 | 東京工芸大学からくり工房 | 00:26.196 | |
| 73 | RT045 | 初日の出 | 本田 卓 | 立命館大学ロボット技術研究会 | 00:29.709 | |
| 74 | RT104 | MOB | 西脇 潤 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:32.305 | |
| 75 | RT028 | もじゃ号 | 石井 拓海 | 芝浦工業大学SRDC | 00:32.477 | |
| 76 | RT061 | シリコン・スピリット(零号機) | 松田 正裕 | | 00:51.510 | |
| 77 | RT008 | MR2改3号機 | 丹羽 名央規 | 日野市立三沢中学科学部with明星大学 | 01:19.409 | |
| | RT003 | 汰樹with ロボット | 奥田 汰樹 | 日野市立三沢中学科学部with明星大学 | R | |
| | RT004 | MR2改00号機 | 志村 康輔 | 日野市立三沢中学科学部with明星大学 | R | |
| | RT005 | ブルースター | 守屋 昂紀 | 日野市立三沢中学科学部with明星大学 | R | |
| | RT006 | ナナ | 石川 優輝 | 日野市立三沢中学科学部with明星大学 | R | |
| | RT007 | MR-プリンスカー | 前田 元樹 | 日野市立三沢中学科学部with明星大学 | R | |
| | RT009 | テキ10 | 川原 万人 | 日野市立三沢中学科学部with明星大学 | R | |
| | RT019 | Excel:RT-1 | Khiew Tzong Yong | Institute of Technical Education | R | |
| | RT029 | オオフチ1号 | 大淵 陽 | 芝浦工業大学SRDC | R | |
| | RT031 | ロボずきんちゃん | 伊藤 寛子 | 渋谷教育学園幕張中学校電気部 | R | |
| | RT032 | ボーノくん | 大野 隆輔 | 渋谷教育学園幕張中学校電気部 | R | |
| | RT033 | 長工ST | 大井 準 | 長野県工科短期大学校 | 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 |
|----|-------|-----------------|--------|-------------------------|----|----|
| | RT038 | セイゴ | 鈴木 遥華 | 東京電機大学 ロボット研究会 | R | |
| | RT041 | Ater | 幸地 良太 | 立命館大学ロボット技術研究会 | R | |
| | RT053 | ブラック | 小澤 等 | 銀座商店街 | R | |
| | RT060 | スカイレイカー2型 | 伊藤 ひさし | | R | |
| | RT063 | エンデバー2016 | 野口 幸江 | | R | |
| | RT073 | かめかめ号 | 池亀 大樹 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 | R | |
| | RT085 | さいとうれーす | 斎藤 巧真 | 東京工芸大学からくり工房 | R | |
| | RT088 | 銀雲雀2 | 山口 辰久 | | R | |
| | RT090 | KNCT-RT1 | 葉山 清輝 | 熊本高専葉山研究室 | R | |
| | RT091 | トレ三郎 | 小川 靖夫 | | R | |
| | RT095 | preVice | 岸田 貴光 | 電気通信大学ロボメカ工房 | R | |
| | RT100 | OPA548 | 猪野 貴之 | からくり工房A:Mac | R | |
| | RT101 | viento | 栗山 凌一 | 福井大学 からくり工房I.Sys | R | |
| | RT103 | Mトレーサー | 松井 将吾 | 福井大学 からくり工房I.Sys | R | |
| | RT106 | 福威槍 ver.trace | 梅原 弘平 | 福井大学 からくり工房I.Sys | R | |
| | RT108 | 赤風 | 木村 孝 | 福井大学 からくり工房I.Sys | R | |
| | RT113 | GeeBee R1 | 千田 健斗 | ロボメカ工房イチゴ味 | R | |
| | RT121 | Architect | 佐藤 慶明 | アニキと愉快的仲間たち | R | |
| | RT001 | なす太郎 | 小椋 恵太 | 明星大学飯島研究室 | 棄権 | |
| | RT002 | Morgenstern | 大河原 康晶 | 明星大学飯島研究室 | 棄権 | |
| | RT025 | ロボ2号 | 山本 健一 | 明星大学飯島研究室 | 棄権 | |
| | RT030 | B-trace 01 | 野村 太一 | 芝浦工業大学SRDC | 棄権 | |
| | RT037 | サイコ | 中里 紀之 | 東京電機大学 ロボット研究会 | 棄権 | |
| | RT039 | Terrestrial-0 | 朝原 元夢 | | 棄権 | |
| | RT043 | sol fantasista | 森田 崇文 | 立命館大学ロボット技術研究会 | 棄権 | |
| | RT044 | Overture | 片山 裕太 | 立命館大学ロボット技術研究会 | 棄権 | |
| | RT047 | うなぎちゃん | 前川 由依 | 青山学院大学 | 棄権 | |
| | RT049 | TKGたらこすば | 堀江 眞太 | 青山学院大学 | 棄権 | |
| | RT050 | NX-WW 白風 | 出射 幹也 | 青山学院大学MebiAsエンジニアリング愛好会 | 棄権 | |
| | RT062 | akaruihoshi | 中橋 和也 | | 棄権 | |
| | RT079 | ライト | 松嶋 祐樹 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械科 | 棄権 | |
| | RT087 | 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 | |
| | RT105 | CureLily | 長田 理希 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 棄権 | |
| | RT115 | 烈華 肆 | 市野塚 朝 | 電通大ロボメカ工房OB | 棄権 | |
| | RT120 | Verdi RT07 | 平井 秀一 | アニキと愉快的仲間たち/厚木ロボット研究会 | 棄権 | |

登録 123 出走 106 完走 77 決勝進出 30

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 | 備考 |
|----|------|-----------------|------------------------------|--|-----------|-------------|
| 1 | RT30 | Cartis04.5 | 平井 雅尊 | アニキと愉快的仲間たち | 00:13.803 | 優勝 |
| 2 | RT25 | Slug_III | CHAO-WEI CHEN / XIN-HAN CAI | Lunghwa University of Science and Technology | 00:14.750 | 第2位 |
| 3 | RT29 | Hamutaro.jp | Ba-Xin,Lin / Jun-Guang,Li | Lunghwa University Electronic Engineering | 00:14.793 | 第3位 |
| 4 | RT24 | Flash:RT | Chan Wei Hao | Institute of Technical Education | 00:15.000 | 第4位 |
| 5 | RT26 | Diligent3 | Meng Weilin | Institute of Technical Education | 00:15.857 | 第5位 |
| 6 | RT27 | New-Ns-Build | 野村 慎之介 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:18.350 | 第6位 |
| 7 | RT22 | AllegroModerato | 岡寄 祥太 | 千葉県立船橋高等技術専門学校システム設計科 | 00:18.950 | |
| 8 | RT19 | シルバーフレーム | 内藤 修太郎 | 新潟コンピュータ専門学校 | 00:19.258 | |
| 9 | RT20 | Whitechip 7 | 落合 誠治 | | 00:20.004 | ニューテクノロジー賞 |
| 10 | RT12 | 天秤19 | 畠山 和昭 | 銀座商店街 | 00:22.066 | |
| 11 | RT16 | Pheasant | 岸本 匠 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:23.814 | |
| 12 | RT09 | シルバー | 玉井 悠也 | 狭山工業高校メカトロ研究部 | 00:24.712 | ベストジュニア賞 |
| 13 | RT10 | Sehnsucht | 黒澤 舞 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械部 | 00:25.686 | |
| 14 | RT03 | drop | 渡部 森太 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 | 00:25.689 | |
| 15 | RT04 | 兜II | 柳下 泰成 | 東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会 | 00:25.997 | |
| 16 | RT01 | GEONDONG | ParkGeonJu, JeongEuiDong | Dankook University, MAZE | 00:26.779 | |
| 17 | RT07 | HexB | 加藤 雄資 | | 00:26.823 | |
| 18 | RT15 | Shirley-trial | 松林 友大 | 電気通信大学ロボメカ工房 | 00:28.886 | |
| 19 | RT02 | 黄金鱈7 | 大橋 辰也 | 銀座商店街 | 00:31.242 | |
| 20 | RT08 | ワイズパンサー I | 坂本 亮賢 | 東京電機大学 ロボット研究会 | 00:31.821 | |
| 21 | RT23 | Habitus | Li,Sheng-Xiang / Lin,Yu-Chin | Lunghwa University of Science and Technology | 00:32.163 | |
| 22 | RT21 | 蒼龍 | 山田 真 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:32.303 | |
| 23 | RT11 | Dolly'16R | 大貫 篤 | 神奈川県立生田高校 パソコン研究部 | 00:36.272 | |
| 24 | RT17 | CREA+E | 武市 英之 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:38.589 | |
| 25 | RT18 | 黒炎 | 赤尾 健太 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:38.606 | |
| 26 | RT05 | recTa | 辻本 友樹 | 京大機械研究会 | 00:40.720 | |
| | RT06 | smiley | 松本 修尚 | 電気通信大学ロボメカ工房 | R | |
| | RT13 | 黒熊 V01 | 中永 大輝 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械部 | R | |
| | RT28 | RS-100 | 遠藤 隆記 | 極東技術結社 | R | |
| | RT14 | ChenYi | ChenYi | Ngee Ann Poly | R | |
| | RT31 | FRAGILE016RT | 河野 純也 | | 00:21.647 | エキシビジョン |
| | RT32 | 美影2 | 中島 史敬 | | 00:29.991 | エキシビジョン・LR賞 |

※LR賞 ライフロボティクス賞

出走 30 完走 26
エキシビジョン 2

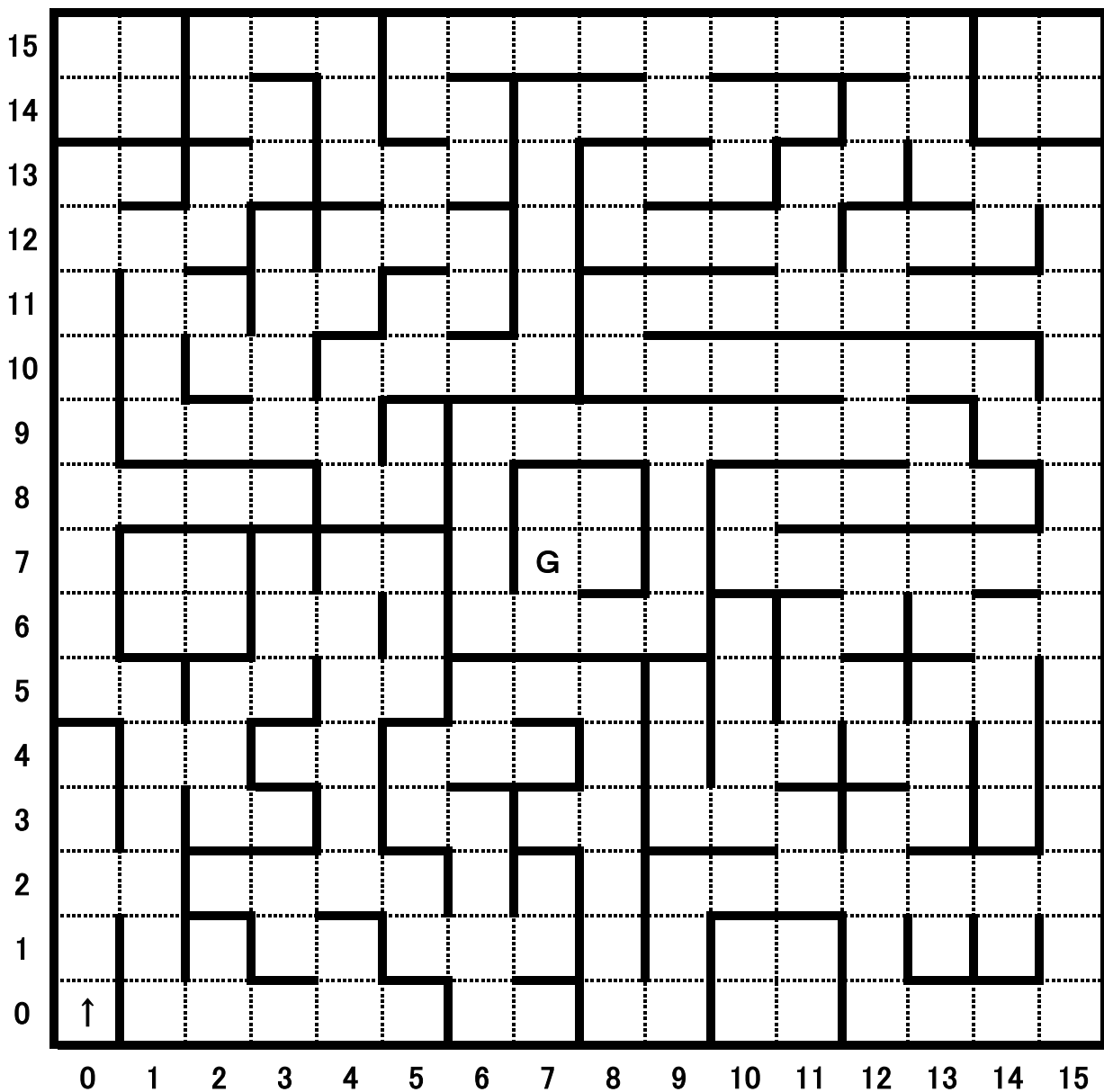
2016：第37回全日本マイクロマウス大会

ハーフ・エキスパート競技予選

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



西回り 58歩24折 南回り 58歩34折

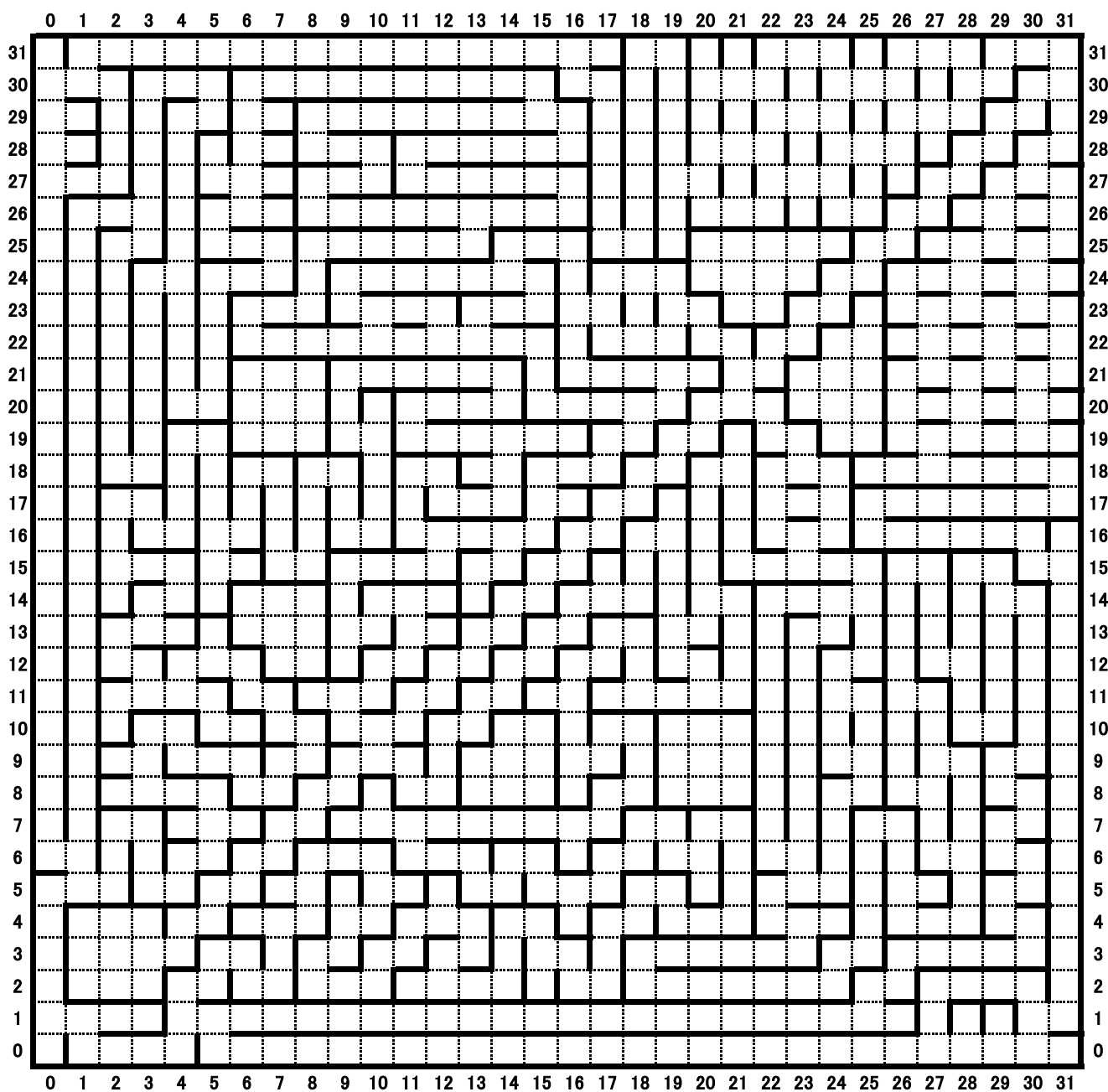
2016：第37回全日本マイクロマウス大会

ハーフ・エキスパート競技 決勝

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



西回り132歩89折(至近ルート), 142歩83折(最長斜め) 南回り142歩85折(最長斜め)

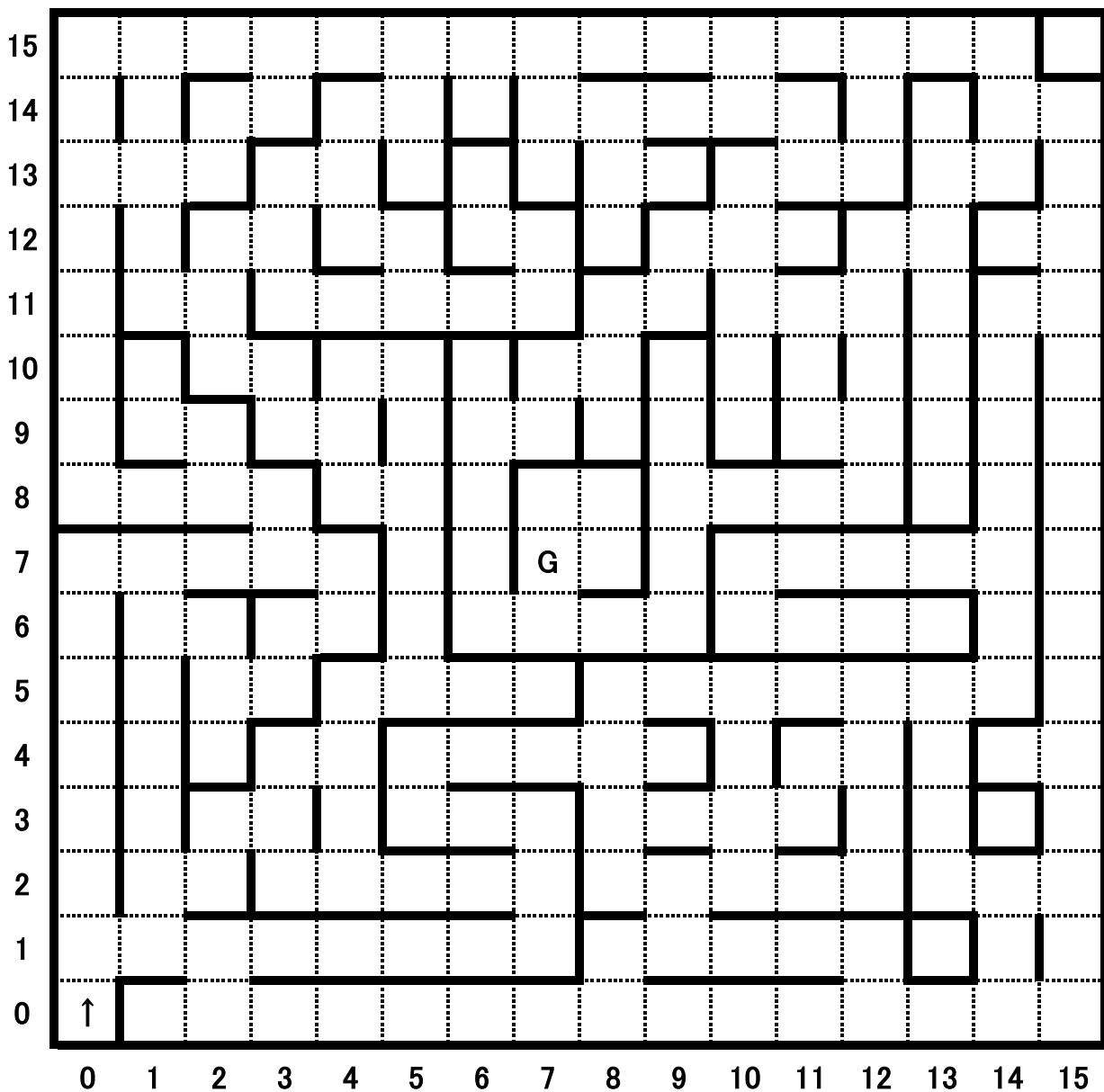
2016：第37回全日本マイクロマウス大会

ハーフ・フレッシュマン競技

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



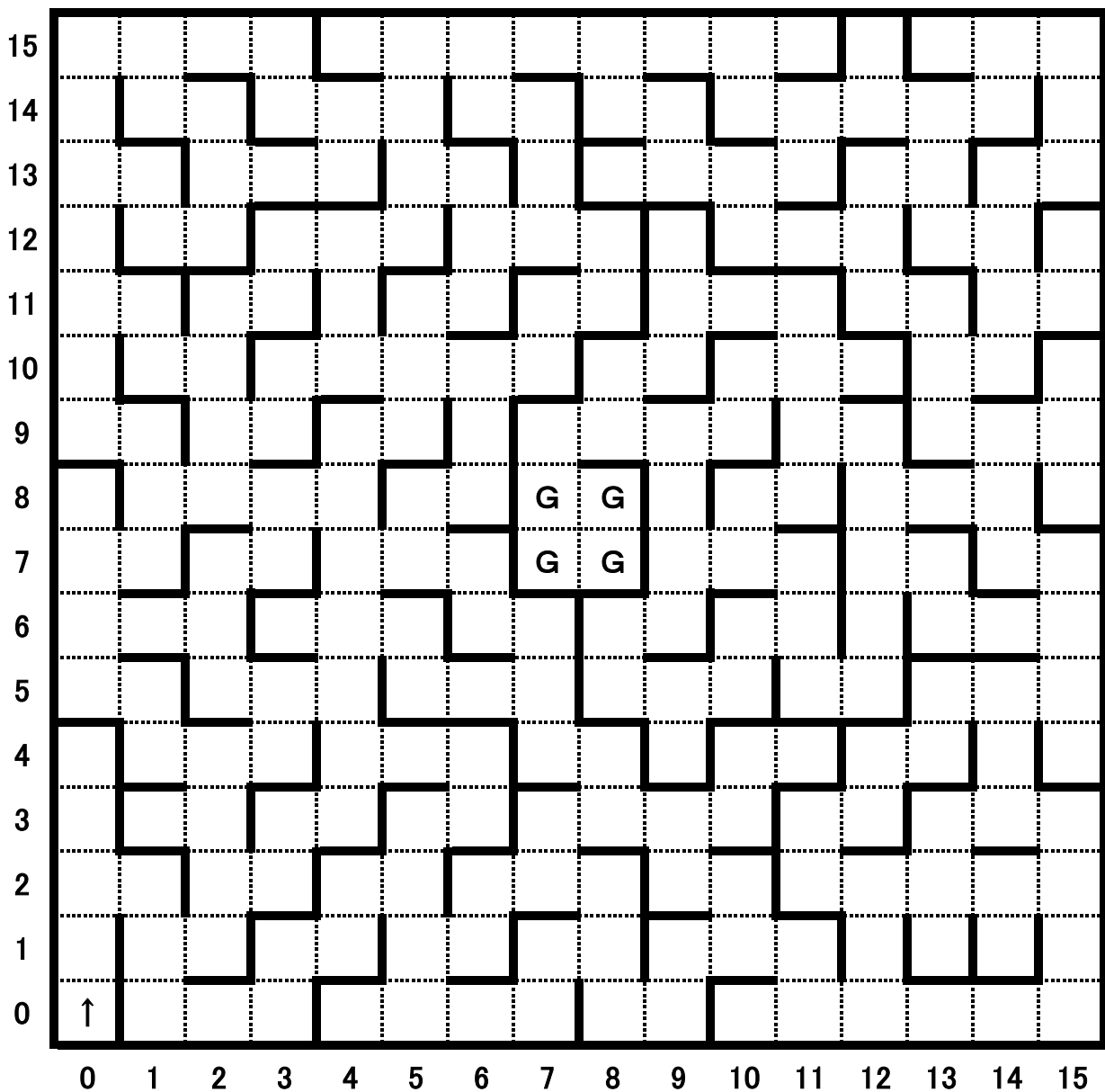
西回り48歩20折、南回り48歩14折

2016：第37回全日本マイクロマウス大会 クラシック・エキスパート競技予選

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



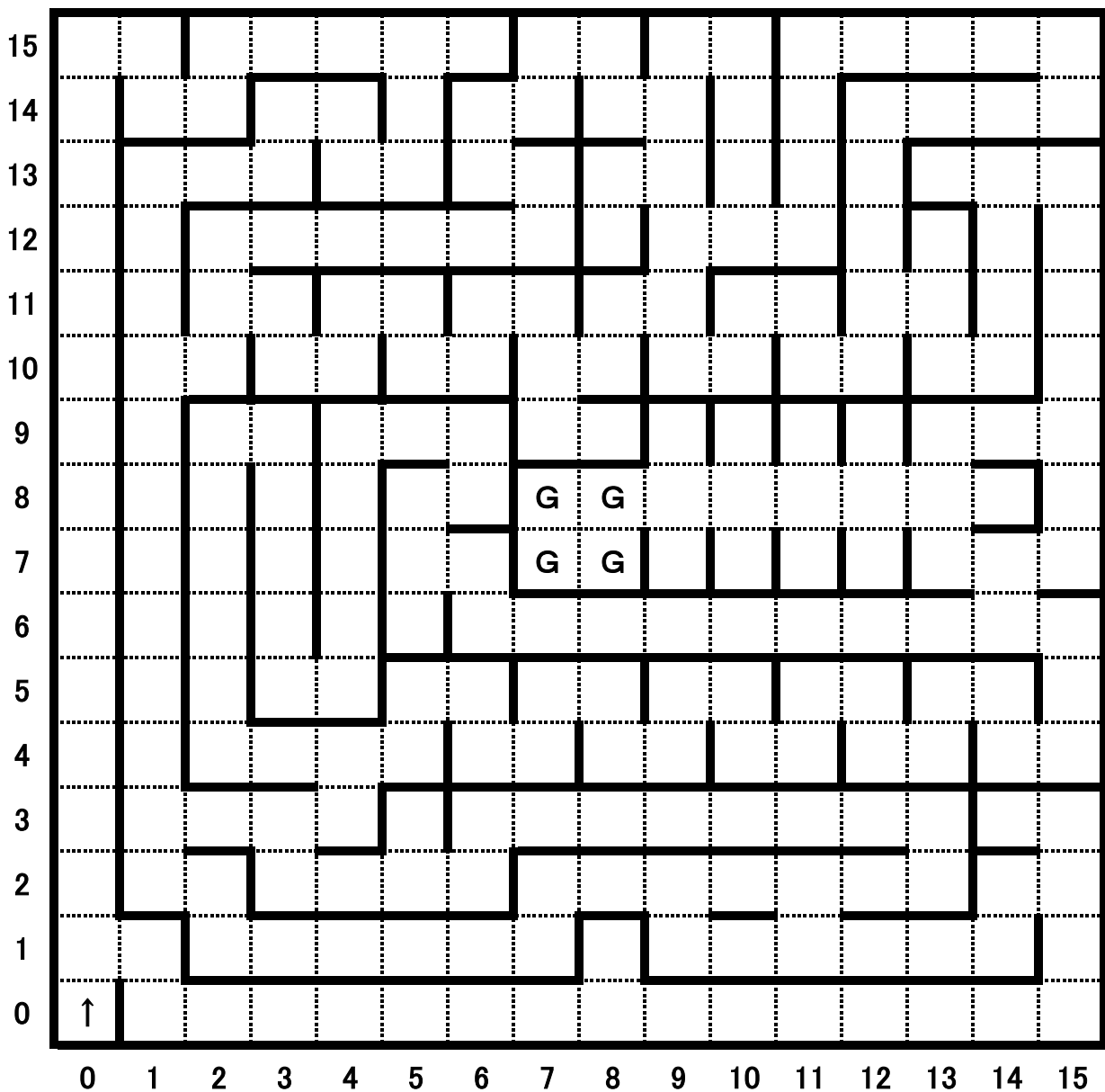
西回り 51歩34折 南回り 47歩34折

2016：第37回全日本マイクロマウス大会 クラシック・エキスパート競技決勝

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



西回り 74歩43折 南回り 74歩43折

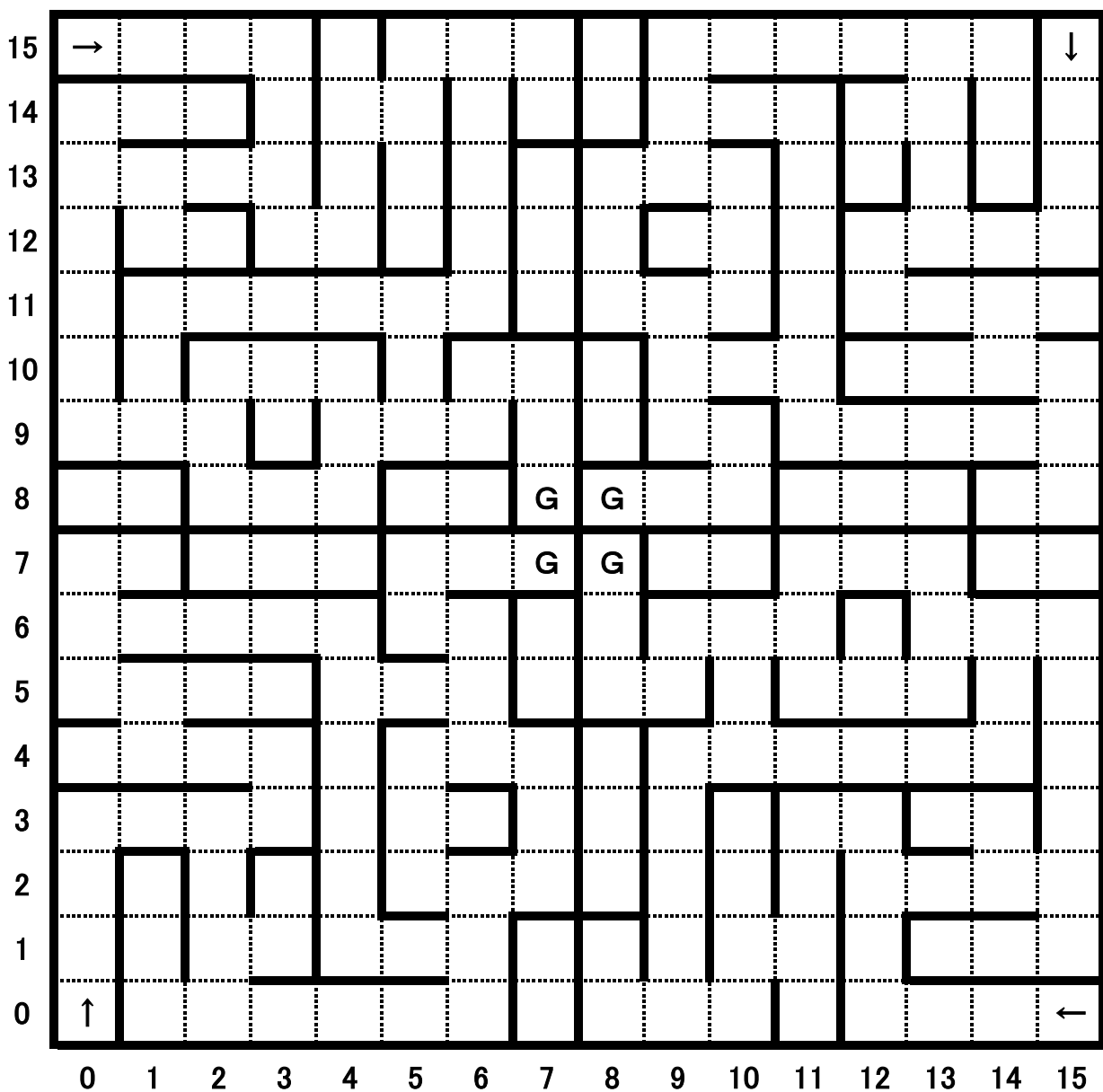
2016：第37回全日本マイクロマウス大会

クラシック・フレッシュマン競技予選

No. _____

ロボット名 _____

制作者名 _____



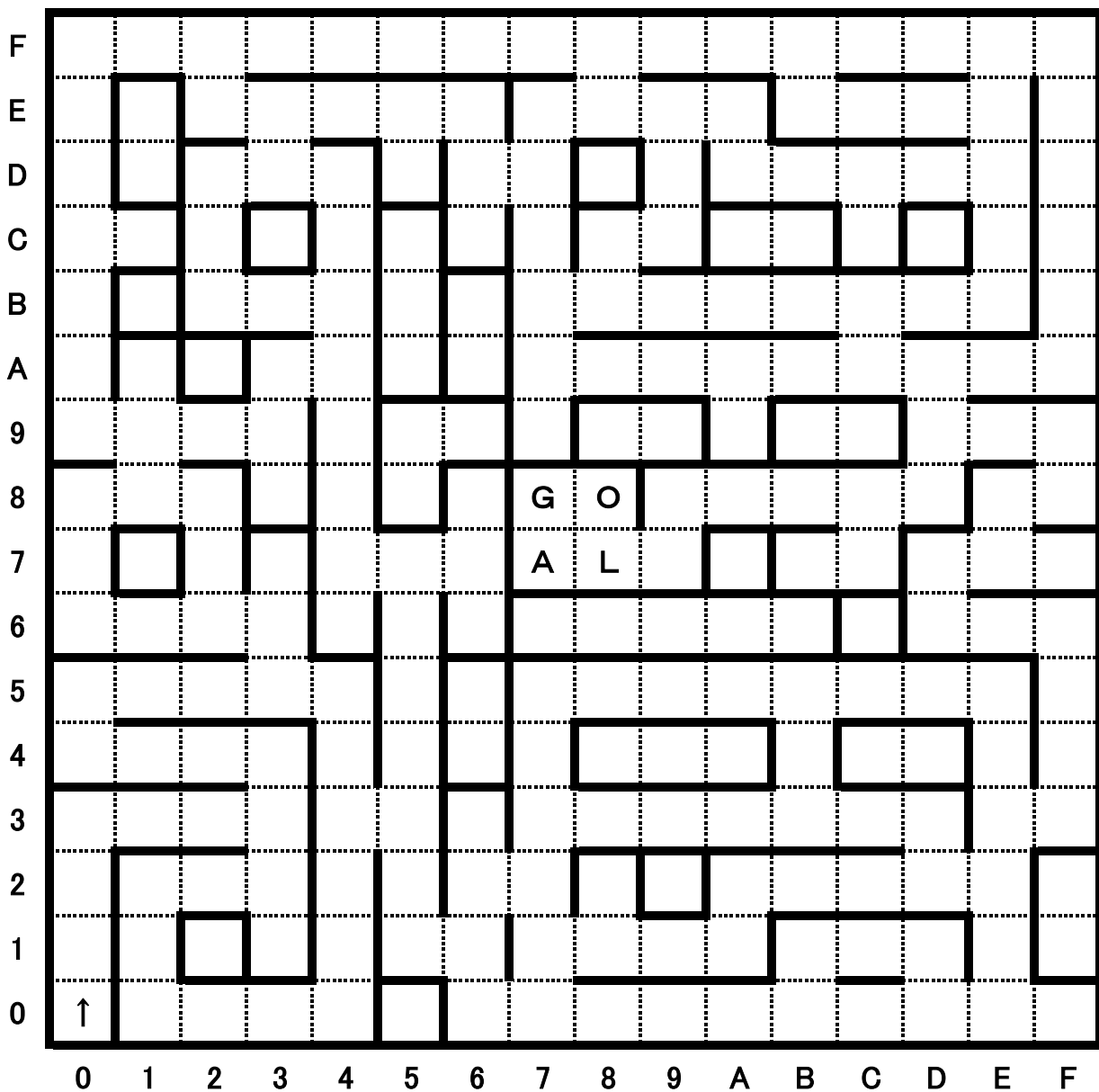
西回り 24歩 13折、南回り 24歩 11折

2016：第37回全日本マイクロマウス大会 クラシック・フレッシュマン競技決勝

No. _____

ロボット名 _____

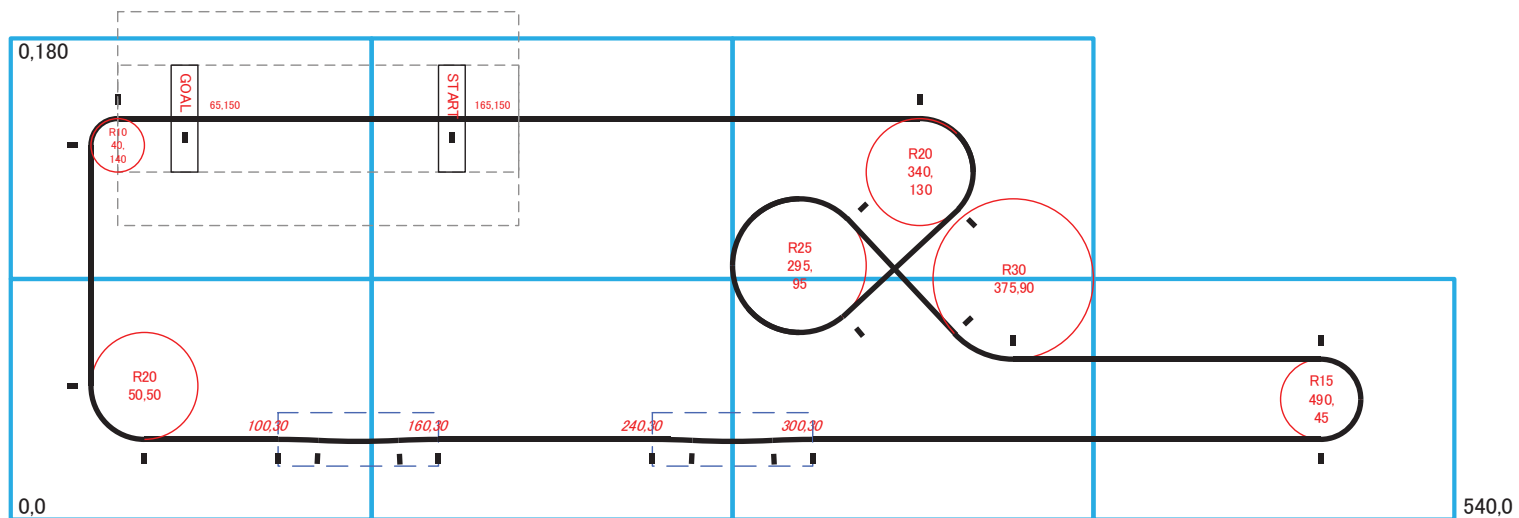
制作者名 _____



西回り 51歩25折、南回り 53歩25折、一旦南中央 53歩21折

2016年ロボットレース競技 予選
ver.1.0.1 確認用図面

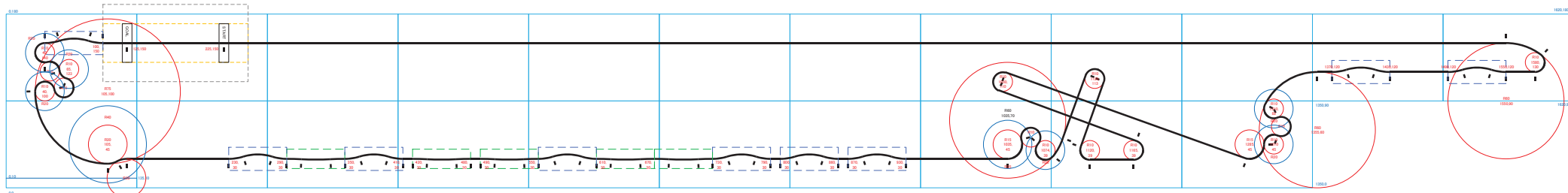
全長13.0m
(昨年 13.7m)



 ←は「R300_60cm」テンプレートを使用

2016年ロボットレース競技
 決勝 ver.1.0.2 確認用図面
 全長39.7m(昨年50.7m)

↑ 審判員席
 ↓ 競技者控え
 ↓ 観覧席



—は「R300_60cm」テンプレートを
 使用
 —は「R50_60cm」テンプレートを
 使用

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 | 2 | Fantom | 松井 祐樹 | | 00:25.658 | 00:03.986 | 00:03.469 | 00:03.186 | 00:03.139 | 00:03.139 | |
| 2 | 9 | Ning6 | Ng Beng Kiat | Ngee Ann Poly | 00:24.579 | 00:04.117 | 00:04.050 | 00:03.937 | 00:03.899 | 00:03.899 | |
| 3 | 7 | Mini Diu-Gow | Cai, Xin-Han/Hung, Jui-Hung | Lunghwa University of Science and Technology | 00:26.502 | 00:05.616 | 00:05.045 | 00:04.547 | 00:04.541 | 00:04.541 | |
| 4 | 1 | こじまうす12 | 小島 宏一 | | 00:26.925 | 00:05.467 | 00:04.991 | R | R | 00:04.991 | |
| 5 | 6 | Excel:mini-4a | Khiew Tzong Yong | Institute of Technical Education | 00:26.188 | 00:05.412 | 00:05.443 | R | 00:05.205 | 00:05.205 | |
| 6 | 5 | Bolt:junior | Jeffrey Tan Jun He | Institute of Technical Education | 00:34.720 | 00:06.801 | 00:06.773 | 00:05.974 | R | 00:05.974 | |
| 7 | 17 | Merces_Beat | 長野 恵典 | 電気通信大学ロボメカ工房 | 00:36.201 | 00:08.494 | 00:06.524 | R | R | 00:06.524 | |
| 8 | 22 | タニタンv2.0H | 谷口 野歩 | 東京理科大学 Mice | 00:44.395 | R | 00:08.157 | R | R | 00:08.157 | |
| 9 | 10 | 紅蓮 | 赤尾 健太 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:37.508 | R | 00:11.914 | 00:10.696 | 00:10.433 | 00:10.433 | |
| 10 | 31 | ST-Mouse P | 山口 亨一 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 | 00:34.250 | 00:15.756 | 00:14.634 | 00:13.390 | 00:12.097 | 00:12.097 | |
| 11 | 12 | 小天旋2verMTL | 平井 雅尊 | アニキと愉快的仲間たち | 00:41.275 | 00:12.257 | R | R | R | 00:12.257 | |
| 12 | 11 | 半錦参式 | 寺崎 清 | アニキと愉快的仲間たち | 00:56.546 | 00:13.694 | R | 00:13.301 | R | 00:13.301 | |
| 13 | 32 | たつまきDC | 玉木 敬也 | 東京工芸大学からくり工房 | 01:33.115 | 00:22.473 | R | R | | 00:22.473 | |
| 14 | 30 | BM-02改 | 西崎 伸吾 | 厚木ロボット研究会 | 00:43.020 | 00:24.878 | 00:24.606 | R | R | 00:24.606 | |
| 15 | 15 | Jade | 中島 瑞 | 電通大ロボメカ工房OB | R | R | R | R | 00:40.578 | 00:40.578 | |
| 16 | 14 | ロボイソメ 3 | 畠山 和昭 | 銀座商店街 | 02:09.967 | 01:17.591 | | | | 01:17.591 | |
| 17 | 33 | 川原2号 | 川原 暉弘 | 東京工芸大学からくり工房 | 01:28.565 | R | 01:25.482 | | | 01:25.482 | |
| | 13 | ぷーちゃん号ぷち | 鱒淵 祥司 | アニキと愉快的仲間たち | R | | | | | R | |
| | 18 | mm8a | 山下 伸逸 | | R | R | R | R | R | R | |
| | 19 | 流星号 | 大道寺 重俊 | フロントビジョン | R | R | | | | R | |
| | 21 | 鯉住 | 小泉 太嘉志 | 東京理科大学 Mice | R | R | R | R | R | R | |
| | 24 | Dragoon | 依田 克雄 | Mice Busters | R | R | | | | R | |
| | 25 | Sylphy | 古川 大貴 | Mice Busters | R | | | | | R | |
| | 28 | TIT | 高橋 幸広 | 新潟コンピュータ専門学校 | R | R | R | R | R | R | |
| | 29 | につく | 渋谷 宇 | 新潟コンピュータ専門学校 | R | R | R | R | R | R | |
| | 36 | 東北マウス朱鷺 | 菅原 昌弥 | ロボコンやっぺし | R | | | | | R | |
| | 23 | Snitch | 渡邊 優介 | 東京理科大学 Mice | | | | | | R | |
| | 3 | Thunder_xs | Ang Yueh Yang | Institute of Technical Education | | | | | | 棄権 | |

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 |
|----|----------|-----------------|--------------|----------------------------------|------|------|------|------|------|----|----|
| | 4 | Flash:tiny | Chan Wei Hao | Institute of Technical Education | | | | | | 棄権 | |
| | 8 | BWH | TJ Sang | RT2 | | | | | | 棄権 | |
| | 16 | Polaris | 横山 浩一郎 | 電気通信大学ロボメカ工房 | | | | | | 棄権 | |
| | 20 | DESTiNY | 吉川 大貴 | 東京理科大学 Mice | | | | | | 棄権 | |
| | 26 | ツルマイン3 | 照井 憲 | Mice Busters | | | | | | 棄権 | |
| | 27 | ExtraICE3 | 飯田 一輝 | からくり工房A:Mac | | | | | | 棄権 | |
| | 34 | 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 | |
| | 35 | 東北マウスうさぎ | 小岩 良 | ロボコンやっぺし | | | | | | 棄権 | |
| | 37 | 東北マウス楓2016 | 薬師川 楓 | ロボコンやっぺし | | | | | | 棄権 | |

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 | 20 | Fantom | 松井 祐樹 | | 00:51.681 | R | 00:06.669 | 00:05.862 | 00:05.269 | 00:05.269 | |
| 2 | 17 | こじまうす12 | 小島 宏一 | | 00:46.782 | 00:06.982 | R | 00:06.259 | T00:05.947 | 00:06.259 | |
| 3 | 15 | 翠嵐 | 宇都宮 正和 | | 00:49.892 | R | R | R | 00:08.162 | 00:08.162 | |
| 4 | 18 | Mini Diu-Gow | Cai, Xin-Han/Hung, Jui-Hung | Lunghwa University of Science and Technology | 01:02.278 | R | 00:09.978 | R | R | 00:09.978 | |
| 5 | 7 | Thrush | 岸本 匠 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:59.553 | 00:57.751 | R | 00:14.015 | 00:11.808 | 00:11.808 | |
| 6 | 4 | Bolt:junior | Jeffrey Tan Jun He | Institute of Technical Education | 00:54.788 | R | 00:15.003 | R | 00:12.942 | 00:12.942 | |
| 7 | 10 | しゅべるま〜じゅにあ | 今井 康博 | 東京理科大学 Mice | 00:59.539 | 00:16.668 | R | R | R | 00:16.668 | |
| 8 | 12 | うむ夫。Jr. | 寶澤 駿 | 東京理科大学 Mice | 01:00.105 | R | 00:59.005 | R | 00:18.673 | 00:18.673 | |
| 9 | 14 | ロング15号機 | 小峰 直樹 | 個人 | 01:05.727 | R | 00:24.342 | R | R | 00:24.342 | |
| 10 | 19 | Ning6 | Ng Beng Kiat | Ngee Ann Poly | 00:43.817 | R | R | R | R | 00:43.817 | |
| 11 | 13 | Que | 竹本 裕太 | Mice Busters | 00:52.113 | R | R | R | R | 00:52.113 | |
| 12 | 9 | Maneuver | 加藤 雄資 | | 00:58.064 | R | R | R | R | 00:58.064 | |
| 13 | 1 | 紅蓮 | 赤尾 健太 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:59.593 | 01:00.970 | | | | 00:59.593 | |
| 14 | 5 | シリウスRev.1.1 | 中瀬 優 | Mice OB | R | 01:19.844 | R | R | R | 01:19.844 | |
| 15 | 6 | Falter | 落合 誠治 | | 01:39.044 | R | R | R | R | 01:39.044 | |
| 16 | 11 | 東北マウス赫 | 菅原 昌弥 | ロボコンやっぺし | 02:25.728 | R | R | R | R | 02:25.728 | |
| 17 | 2 | タニタンv2.0H | 谷口 野歩 | 東京理科大学 Mice | 02:39.544 | R | | | | 02:39.544 | |
| | 3 | Merces_Beat | 長野 恵典 | 電気通信大学ロボメカ工房 | R | R | R | R | R | R | |
| | 8 | 雷光 | 高柳 智 | 福井大学 からくり工房I.Sys | R | R | R | R | | R | |
| | 16 | Excel:mini-4a | Khiew Tzong Yong | Institute of Technical Education | R | R | R | R | R | R | |

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 | 22 | spangle | 徳永 弦久 | | 01:12.395 | 00:15.037 | 00:10.704 | 00:10.841 | R | 00:10.704 | |
| 2 | 15 | もちもち2号 | 木村 威 | 渋谷教育学園幕張中学校電気部 | 00:45.400 | 00:18.255 | R | 00:14.667 | R | 00:14.667 | |
| 3 | 18 | 小川号 | 小川 直樹 | 東京工芸大学からくり工房 | 01:14.073 | 00:32.718 | 00:39.411 | 00:29.424 | | 00:29.424 | |
| 4 | 20 | フォルテ | 大城 豪志 | 東京工芸大学からくり工房 | 01:09.206 | 00:32.974 | R | R | R | 00:32.974 | |
| 5 | 19 | クイブレ | 小俣 和輝 | 東京工芸大学からくり工房 | 01:19.442 | 00:38.410 | 00:42.228 | R | 00:33.705 | 00:33.705 | |
| 6 | 10 | マクリー | 岡本 海慧 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 | 01:38.244 | 00:51.233 | 00:34.921 | 00:34.904 | R | 00:34.904 | |
| 7 | 12 | ねずみくん | 中村 宙樹 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 | R | 01:16.619 | 00:39.851 | R | R | 00:39.851 | |
| 8 | 6 | 試作機1号 | 清水 琢哉 | 向上高等学校 情報研究部 | 02:23.677 | R | R | R | R | 02:23.677 | |
| | 2 | LPCDC | 山上 諒太 | 早稲田大学マイクロマウスクラブ | R | | | | | R | |
| | 4 | 三段構え | 岡本 友希 | 向上高等学校 情報研究部 | R | R | R | R | R | R | |
| | 5 | てけりり | 香月 大我 | 向上高等学校 情報研究部 | R | R | R | R | R | R | |
| | 7 | マイクロマウスのようなもの | 太田 琉登 | 向上高等学校 情報研究部 | R | R | R | R | R | R | |
| | 8 | Jedno | 大藤 拓真 | 向上高等学校 情報研究部 | R | R | R | R | R | R | |
| | 9 | きっころん | 鈴木 琳太郎 | 向上高等学校 情報研究部 | R | | | | | R | |
| | 11 | ガレリアms | 金子 伊吹 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 | R | R | R | R | R | R | |
| | 14 | Rutherfordium | 李林 嘉元 | 渋谷教育学園幕張高等学校物理部 | R | R | R | R | R | R | |
| | 16 | とおる | 高橋 すみか | 電気通信大学ロボメカ工房 | R | R | R | R | R | R | |
| | 17 | klein | 大塚 政幸 | 電気通信大学ロボメカ工房 | R | R | R | R | R | R | |
| | 23 | ハラシーマウス | 原嶋 広和 | SRDC Next | R | R | R | R | R | R | |
| | 24 | Weis Mittater | 古川 博史 | からくり工房A:Mac | R | R | R | R | R | R | |
| | 26 | hound | 山田 仰 | 京都大学機械研究会 | R | R | R | R | R | R | |
| | 21 | はんしんよく(半身浴)R | 伊藤 ひさし | | | | | | | R | |
| | 25 | SSTN-BH | 笹谷 禎伸 | からくり工房A:Mac | | | | | | R | |
| | 1 | ロボ3号 | 山本 健一 | 明星大学飯島研究室 | | | | | | | 棄権 |
| | 3 | saikoro | 高橋 有礼 | 早稲田大学マイクロマウスクラブOB | | | | | | | 棄権 |
| | 13 | アウル | 笹生 祐樹 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 | | | | | | | 棄権 |
| | 27 | Rainy | Somsin Thongkrairat | KMITL Robot Club | | | | | | | 棄権 |

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 | B49 | Diu-Gow 4 | Cai, Xin-Han/Wu, Zhao-Yi | Lunghwa University of Science and Technology | 00:17.158 | 00:03.914 | 00:03.808 | 00:03.437 | 00:03.054 | 00:03.054 | |
| 2 | B37 | 赤い彗星 | 宇都宮 正和 | | 00:26.677 | 00:03.271 | R | R | | 00:03.271 | |
| 3 | B50 | HIPPO C2 | HUAN-JIE LIAO / CHAO-WEI CHEN | Lunghwa University of Science and Technology | 00:17.029 | 00:05.902 | 00:03.821 | 00:03.578 | 00:03.457 | 00:03.457 | |
| 4 | B39 | JunSpeed | LI-JUN CAI | Southern Taiwan University of Science and Technolo | 00:38.390 | 00:04.442 | 00:03.940 | 00:03.686 | R | 00:03.686 | |
| 5 | B36 | Que | 竹本 裕太 | Mice Busters | 01:37.583 | 00:04.112 | R | 00:03.863 | R | 00:03.863 | |
| 6 | B43 | AGS | YANG,TSUNG-WEI | STUST | 00:28.523 | 00:05.399 | R | 00:05.303 | 00:04.362 | 00:04.362 | |
| 7 | B38 | こじまうす12CL | 小島 宏一 | | 01:00.819 | 00:05.268 | 00:04.649 | R | R | 00:04.649 | |
| 8 | B41 | Decimus 5 | Peter Harrison | | 00:19.247 | 00:05.058 | R | R | R | 00:05.058 | |
| 9 | B19 | NKCなめこ号 | 小早川 要 | 名古屋工学院専門学校 | 00:21.100 | 00:05.647 | R | 00:05.072 | R | 00:05.072 | |
| 10 | B47 | Bolt | Jeffrey Tan Jun He | Institute of Technical Education | 00:31.359 | 00:07.140 | 00:07.135 | 00:05.086 | 00:05.081 | 00:05.081 | |
| 11 | B46 | Flash | Chan Wei Hao | Institute of Technical Education | R | 00:30.318 | 00:07.149 | 00:05.118 | 00:05.094 | 00:05.094 | |
| 12 | B52 | Min7 | Ng Beng Kiat | Ngee Ann Poly | 00:34.221 | R | 00:34.168 | 00:05.917 | R | 00:05.917 | |
| 13 | A16 | Xiphosura | 田所 祐一 | 東京工業大学ロボット技術研究会 | 00:24.177 | 00:09.321 | 00:07.472 | 00:06.078 | 00:06.282 | 00:06.078 | |
| 14 | B44 | DONG-4 | JeongEuiDong | Dankook University, MAZE | R | R | 00:21.803 | 00:06.492 | R | 00:06.492 | |
| 15 | B45 | Thunder | Ang Yueh Yang | Institute of Technical Education | 00:29.748 | 00:06.757 | 00:06.531 | 00:06.529 | 00:06.561 | 00:06.529 | |
| 16 | B29 | Kryptos | 中野 元太 | 東京理科大学 Mice | R | R | 01:49.247 | 00:06.733 | R | 00:06.733 | |
| 17 | B3 | KNCT-MM2DC | 葉山 清輝 | 熊本高専葉山研究室 | 00:42.006 | R | 00:14.378 | 00:13.570 | R | 00:13.570 | |
| 18 | B10 | U_DC2016 | 新保 佑京 | 東京工芸大学からくり工房 | 00:51.777 | R | 00:54.154 | 00:17.760 | R | 00:17.760 | |
| 19 | B1 | ヌクヌクDC-Charles- | 青木 政武 | 株式会社アールティ | R | 00:45.785 | 00:18.531 | R | R | 00:18.531 | |
| 20 | B18 | 15式 | こうへい | | 02:49.877 | 00:19.011 | R | | | 00:19.011 | |
| 21 | A14 | BRAVE | 内田 雄太郎 | ロボメカ工房OB | R | 00:36.210 | 00:28.007 | R | R | 00:28.007 | |
| 22 | B48 | Excel-9a | Khiew Tzong Yong | Institute of Technical Education | 00:28.780 | R | R | R | R | 00:28.780 | |
| 23 | A4 | ジャービル | 平井 伸幸 | 福井大学 からくり工房I.Sys | R | R | R | 00:39.543 | | 00:39.543 | |
| 24 | A5 | Univer | 高柳 智 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:41.916 | R | R | R | | 00:41.916 | |
| 25 | B7 | ブルブル | 坂井 佑将 | 芝浦工業大学SRDC | 01:31.854 | 00:53.595 | 00:53.655 | 00:53.592 | | 00:53.592 | |
| 26 | A8 | Pi:Co2 Type:631 | 前田 賢太郎 | 電気通信大学ロボメカ工房 | 00:54.029 | R | R | R | R | 00:54.029 | |
| 27 | B21 | ShaArm 0 | 高橋 英宏 | | 01:46.584 | 00:59.009 | 00:57.335 | | | 00:57.335 | |
| 28 | B9 | ユニバーサル試作3号機 | 貴俵 亮介 | 東京工芸大学からくり工房 | 01:38.957 | 00:58.288 | 01:12.762 | R | R | 00:58.288 | |

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 |
|----|------|-----------------|----------------|------------------|-----------|-----------|------------|------------|------|------------|----|
| 29 | B11 | 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 | 01:37.317 | 01:01.150 | T00:51.210 | | | 01:01.150 | |
| 30 | A1 | TYU三郎・改 | 小川 靖夫 | | 01:12.615 | R | R | R | R | 01:12.615 | |
| 31 | A19 | でしまる | 益田 朋樹 | 株式会社ステップワン | R | 01:32.878 | R | 01:52.845 | | 01:32.878 | |
| 32 | B30 | ハセシュマウス ver.5.0 | 長谷川 峻 | 東京理科大学 Mice | 02:35.086 | R | R | R | R | 02:35.086 | |
| 33 | B13 | SSM | 中島谷 侑己 | 金沢高専ハンズオン部 | 02:55.888 | R | | | | 02:55.888 | |
| 34 | B14 | はせがわわ | 長谷川 翔 | 金沢高専ハンズオン部 | R | 03:08.275 | T00:21.740 | | | 03:08.275 | |
| | A2 | pucca3 | 三浦 柊一郎 | 福井大学 からくり工房I.Sys | R | R | | | | R | |
| | A3 | Sleipnir | 山田 真 | 福井大学 からくり工房I.Sys | R | | | | | R | |
| | B4 | 子イカ | 川崎 智弘 | 中国職業能力開発大学校 | R | R | R | | | R | |
| | A6 | JEEK.mk2 | 関 翔太郎 | 電気通信大学 | R | R | | | | R | |
| | B6 | Robin | 加藤 優哉 | 芝浦工業大学SRDC | R | R | R | R | R | R | |
| | A7 | Tarbo-M01 | 秦 康祐 | 電気通信大学ロボメカ工房 | R | R | R | R | R | R | |
| | A9 | Seagate3 | 繁戸 脩幸 | 電気通信大学ロボメカ工房 | R | R | R | R | R | R | |
| | A11 | Shell Form1+ | 長谷川 信 | アニキと愉快的な仲間たち | R | R | R | R | R | R | |
| | A12 | W2000SP1.1 | 小堀 周平 | ロボメカ工房OB | R | R | R | R | R | R | |
| | B12 | イーグルゼット改 | 山野 雄也 | 金沢高専ハンズオン部 | R | R | R | R | | R | |
| | A15 | もりゅーマウスその1 | 森田 隆介 | 東京工業大学ロボット技術研究会 | R | R | R | R | R | R | |
| | B15 | Mark-18 | 藤谷 颯大 | 金沢高専ハンズオン部 | R | R | R | R | R | R | |
| | B16 | やつし7号 | 南保 慎一郎 | 金沢高専ハンズオン部 | R | R | R | | | R | |
| | A17 | 狐狼 | 沼井 隆晃 | 東京工業大学ロボット技術研究会 | R | R | R | R | R | R | |
| | B17 | ソフィア | 堀 大輝 | 金沢高専ハンズオン部 | R | R | R | R | R | R | |
| | B22 | LPCDC | 山上 諒太 | 早稲田大学マイクロマウスクラブ | R | | | | | R | |
| | B24 | pate-Ratte2 | 長谷川 健人 | 早稲田大学マイクロマウスクラブ | R | R | R | | | R | |
| | B32 | YA2改2 | 荒井 優輝 | からくり工房A:Mac | R | R | R | R | R | R | |
| | B34 | forte | 高橋 良太 | | R | | | | | R | |
| | B35 | Sylpheed3 | 古川 大貴 | Mice Busters | R | R | R | R | R | R | |
| | B42 | ki-siao 2 | Chen,Ying-Chao | STUST | R | R | R | R | R | R | |
| | B33 | KM2 | 野々下 博昭 | からくり工房A:Mac | R | R | R | T01:56.759 | | T01:56.759 | 参考 |

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 |
|----|----------|----------------|-------------------|--|------------|------|------|------|------|------------|----|
| | A18 | 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 | T07:02.978 | | | | | T07:02.978 | 参考 |
| | B2 | RasPiMouse | 中川 範晃 | 株式会社アールティ | | | | | | 棄権 | |
| | B5 | KLRV | 尾花 健司 | 川崎工科高校 | | | | | | 棄権 | |
| | B8 | SatoMouse2016 | 佐藤 一成 | SRDC Next | | | | | | 棄権 | |
| | A10 | ミヤウ | 鈴木 健也 | 電気通信大学ロボメカ工房 | | | | | | 棄権 | |
| | A13 | ビスカーチャ | 大久保 祐人 | ロボメカ工房OB | | | | | | 棄権 | |
| | B20 | chip_Omni_ver3 | 松村 周平 | | | | | | | 棄権 | |
| | B23 | RedFrame | 篠田 圭介 | 早稲田大学マイクロマウスクラブ | | | | | | 棄権 | |
| | B25 | BCマウス | 阿部 巧 | 東京理科大学 Mice | | | | | | 棄権 | |
| | B26 | アプーンβ版 | 今井 陽太郎 | 東京理科大学 Mice | | | | | | 棄権 | |
| | B27 | ぺこ | 小倉 真魚 | 東京理科大学 Mice | | | | | | 棄権 | |
| | B28 | AliCe | 大野 孝太 | 東京理科大学 Mice | | | | | | 棄権 | |
| | B31 | ぞい | 古川 博史 | からくり工房A:Mac | | | | | | 棄権 | |
| | B40 | Sigma-G1 | Goddard, Siegmund | | | | | | | 棄権 | |
| | B51 | Ed-Mouse 1 | Juing-Huei Su | Lunghwa University of Science and Technology | | | | | | 棄権 | |

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 | 34 | Diu-Gow 4 | Cai, Xin-Han/Wu, Zhao-Yi | Lunghwa University of Science and Technology | 00:35.917 | 00:04.973 | 00:04.733 | 00:04.710 | 00:04.655 | 00:04.655 | |
| 2 | 33 | 赤い彗星 | 宇都宮 正和 | | 00:43.225 | 00:04.966 | 00:04.739 | 00:43.312 | | 00:04.739 | |
| 3 | 16 | Exia | 平松 直人 | Mice Busters | 00:30.041 | R | 00:04.924 | R | R | 00:04.924 | |
| 4 | 14 | Barracuda | 船田 健悟 | 東京理科大学 Mice | 01:31.355 | 00:05.327 | R | R | 00:05.288 | 00:05.288 | |
| 5 | 18 | しゅべるま~ | 今井 康博 | 東京理科大学 Mice | 01:25.542 | 00:05.836 | 00:05.776 | 00:05.816 | | 00:05.776 | |
| 6 | 30 | Que | 竹本 裕太 | Mice Busters | 01:26.393 | R | R | R | 00:05.945 | 00:05.945 | |
| 7 | 23 | Min7 | Ng Beng Kiat | Ngee Ann Poly | 00:52.995 | 00:06.540 | 00:06.153 | 00:06.038 | 00:05.980 | 00:05.980 | |
| 8 | 31 | JunSpeed | LI-JUN CAI | Southern Taiwan University of Science and Technolo | 00:34.597 | 00:07.611 | 00:06.610 | 00:06.459 | 00:06.421 | 00:06.421 | |
| 9 | 17 | Pheasant | 岸本 匠 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:54.881 | 00:06.904 | R | R | R | 00:06.904 | |
| 10 | 24 | Flash | Chan Wei Hao | Institute of Technical Education | 00:50.116 | 00:09.445 | 00:07.271 | 00:07.107 | R | 00:07.107 | |
| 11 | 9 | ストリーム | 竹内 秀哉 | 名古屋工学院専門学校 | 00:51.653 | 00:08.468 | 00:07.158 | R | | 00:07.158 | |
| 12 | 12 | 雪風5.5 | 中島 史敬 | | 00:42.430 | 00:07.436 | R | R | R | 00:07.436 | |
| 13 | 27 | Decimus 5 | Peter Harrison | | R | R | R | 00:21.058 | 00:07.496 | 00:07.496 | |
| 14 | 25 | Bolt | Jeffrey Tan Jun He | Institute of Technical Education | 00:29.274 | 00:09.254 | 00:08.712 | R | R | 00:08.712 | |
| 15 | 20 | Thunder | Ang Yueh Yang | Institute of Technical Education | 00:48.929 | 00:09.328 | R | 00:09.428 | 00:09.625 | 00:09.328 | |
| 16 | 7 | noche | 大嶽 結衣 | 東京理科大学 Mice | 01:43.147 | 00:09.974 | R | 00:10.210 | R | 00:09.974 | |
| 17 | 13 | Greenfield++ | 塚本 涉 | 東京理科大学 Mice | R | 00:56.388 | R | R | 00:10.659 | 00:10.659 | |
| 18 | 2 | ヌクヌクDC-Charles- | 青木 政武 | 株式会社アールティ | 01:00.935 | 00:14.611 | R | R | 00:14.378 | 00:14.378 | |
| 19 | 4 | KNCT-MM2DC | 葉山 清輝 | 熊本高専葉山研究室 | 01:04.491 | 00:18.380 | | | | 00:18.380 | |
| 20 | 28 | こじまうす12CL | 小島 宏一 | | 02:17.692 | 00:26.201 | 00:22.576 | | | 00:22.576 | |
| 21 | 15 | Amber | 中島 瑞 | 電通大口ボメカ工房OB | 00:23.470 | R | R | | | 00:23.470 | |
| 22 | 22 | Xiphosura | 田所 祐一 | 東京工業大学ロボット技術研究会 | R | R | 00:24.622 | 00:29.150 | R | 00:24.622 | |
| 23 | 21 | DONG-4 | JeongEuiDong | Dankook University, MAZE | R | R | R | 00:28.969 | R | 00:28.969 | |
| 24 | 26 | NKCなめこ号 | 小早川 要 | 名古屋工学院専門学校 | 00:29.828 | R | R | R | R | 00:29.828 | |
| 25 | 32 | HIPPO C2 | HUAN-JIE LIAO / CHAO-WEI CHEN | Lunghwa University of Science and Technology | 00:36.082 | R | R | R | R | 00:36.082 | |
| 26 | 11 | ∞ | 吉川 大貴 | 東京理科大学 Mice | 00:53.097 | R | R | R | | 00:53.097 | |
| 27 | 5 | Whitechip 7 | 落合 誠治 | | 00:55.170 | R | R | R | R | 00:55.170 | |
| 28 | 10 | 紅椿 | 赤尾 健太 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:56.420 | R | R | R | R | 00:56.420 | |

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 |
|----|----------|----------|----------------|--------------|-----------|------------|-----------|------|------|-----------|----|
| 29 | 3 | U_DC2016 | 新保 佑京 | 東京工芸大学からくり工房 | 01:11.879 | R | 01:06.409 | | | 01:06.409 | |
| 30 | 1 | 15式 | こうへい | | 01:14.044 | T00:31.261 | | | | 01:14.044 | |
| 31 | 6 | モクゾー | 中瀬 優 | Mice OB | R | 02:32.059 | R | | | 02:32.059 | |
| | 8 | Ovis | 渡邊 優介 | 東京理科大学 Mice | R | R | R | R | R | R | |
| | 19 | Kryptos | 中野 元太 | 東京理科大学 Mice | R | R | R | | | R | |
| | 29 | AGS | YANG,TSUNG-WEI | STUST | R | R | R | R | R | 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 | TRY1 | TRY2 | TRY3 | | | 記録 | 備考 |
|----|------|----------------|--------------|---------------------------|-----------|-----------|-----------|--|--|-----------|----|
| 1 | 108 | Bifilar | 浅川 英慶 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:14.955 | 00:02.788 | 00:03.807 | | | 00:02.788 | |
| 2 | 94 | 赤子 | 神谷 修也 | 東京理科大学 Mice | 00:15.051 | 00:05.396 | 00:04.447 | | | 00:04.447 | |
| 3 | 97 | たいが | 得平 慈子 | 東京理科大学 Mice | 00:13.655 | 00:05.414 | R | | | 00:05.414 | |
| 4 | 93 | 猫に小判 | 森 惇宏 | 東京理科大学 Mice | 00:14.781 | 00:06.255 | 00:05.595 | | | 00:05.595 | |
| 5 | 33 | Good_boy | Kim Geon Hee | MAZE, DanKook.Univ, Korea | 00:11.591 | 00:05.747 | R | | | 00:05.747 | |
| 6 | 99 | hihumint! | 檜山 徹 | 東京理科大学 Mice | 00:38.129 | 00:05.981 | 00:05.977 | | | 00:05.977 | |
| 7 | 86 | TETU-DC | 福元 鉄平 | 東京工芸大学からくり工房 | 00:17.499 | 00:07.081 | 00:06.303 | | | 00:06.303 | |
| 8 | 102 | さのうす | 佐野 光 | ライフロボティクス株式会社 | 00:24.787 | 00:09.675 | 00:07.730 | | | 00:07.730 | |
| 9 | 104 | Momonga | 角谷 史也 | 日本電子専門学校電子応用工学科 | 00:31.934 | 00:08.512 | 00:08.052 | | | 00:08.052 | |
| 10 | 65 | KERISE v1 | 大貫 椋太郎 | 東京工業大学ロボット技術研究会 | 00:16.075 | 00:08.637 | 00:08.088 | | | 00:08.088 | |
| 11 | 79 | ちゅーちゅく②ちゅく②チュー | 太田 智美 | ロボット女子会 | 00:34.869 | 00:08.280 | 00:08.190 | | | 00:08.190 | |
| 12 | 73 | limes140 | 川瀬 廣明 | 電気通信大学ロボメカ工房 | 00:17.995 | 00:08.291 | 00:08.299 | | | 00:08.291 | |
| 13 | 48 | tMouse2 | 竹内 聖 | 渋谷教育学園幕張中学校電気部 | 00:21.288 | 00:08.482 | R | | | 00:08.482 | |
| 14 | 107 | goromodoki | 松本 泰英 | 日本電子専門学校電子応用工学科 | 01:09.773 | 00:09.251 | R | | | 00:09.251 | |
| 15 | 109 | New_Basic_P16 | 長尾 晃一郎 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:22.123 | 00:09.501 | 00:09.483 | | | 00:09.483 | |
| 16 | 69 | T-rum | 久宗 卓矢 | | 00:27.036 | 00:09.719 | 00:09.531 | | | 00:09.531 | |
| 17 | 61 | MIZUHO | 井土 拓海 | 東京工業大学ロボット技術研究会 | 00:18.739 | 00:10.792 | 00:10.647 | | | 00:10.647 | |
| 18 | 26 | Ryu | 東中 建都 | 金沢高専ハンズオン部 | 00:34.050 | 00:13.965 | R | | | 00:13.965 | |
| 19 | 2 | ピコ | 河村 理聡 | 明星大学山崎研究室 | R | 00:22.487 | 00:14.749 | | | 00:14.749 | |
| 20 | 24 | イレギュラー | 谷内 優弥 | 金沢高専ハンズオン部 | 00:14.900 | 00:14.939 | R | | | 00:14.900 | |
| 21 | 84 | デブリ | 小田 健 | 東京工芸大学からくり工房 | 00:23.621 | 00:15.310 | R | | | 00:15.310 | |
| 22 | 21 | パトリシア | 吉澤 聖成 | 金沢高専ハンズオン部 | R | 00:16.180 | R | | | 00:16.180 | |
| 23 | 44 | カヅリアッチ | 湯川 桃寧 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 | 00:35.318 | 00:18.275 | 00:16.199 | | | 00:16.199 | |
| 24 | 83 | 山崎号 | 山崎 礼人 | 東京工芸大学からくり工房 | R | 00:25.818 | 00:16.555 | | | 00:16.555 | |
| 25 | 4 | おはぎ号 | 萩原 颯人 | 明星大学山崎研究室 | 00:28.289 | 00:16.996 | R | | | 00:16.996 | |
| 26 | 90 | HISUI | 山口 佑也 | 東京農工大学ロボット研究会R.U.R | 00:48.026 | 00:17.511 | R | | | 00:17.511 | |
| 27 | 3 | アカツキ | 小久保 暁人 | 明星大学山崎研究室 | 00:37.878 | 00:17.569 | R | | | 00:17.569 | |
| 28 | 5 | のりのり | 櫻本 浩教 | 明星大学山崎研究室 | 00:32.579 | 00:32.589 | 00:18.175 | | | 00:18.175 | |

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 |
|----|------|-----------------|--------------|-----------------------|-----------|-----------|-----------|--|-----------|----|
| 29 | 71 | alias | 山梨 浩輝 | 電気通信大学ロボメカ工房 | 00:19.439 | R | 00:19.379 | | 00:19.379 | |
| 30 | 1 | ぴこまじん | 阿部 浩之 | 明星大学山崎研究室 | 00:44.471 | 00:23.387 | R | | 00:23.387 | |
| 31 | 89 | チャージング号!! | 河端 征大 | 東京農工大学ロボット研究会R.U.R | 00:24.039 | 00:23.952 | 00:23.908 | | 00:23.908 | |
| 32 | 72 | arbeiten | 所附 達幸 | 電気通信大学ロボメカ工房 | 00:45.848 | 00:27.329 | 00:24.406 | | 00:24.406 | |
| 33 | 82 | β | 伊藤 潤 | 東京工芸大学からくり工房 | R | 00:25.922 | R | | 00:25.922 | |
| 34 | 31 | ネッコ | 中村 賢也 | 関東学院大学 | 00:26.008 | R | R | | 00:26.008 | |
| 35 | 30 | 吉之助 | 村山 佑也 | 関東学院大学 | 00:27.471 | R | 00:27.414 | | 00:27.414 | |
| 36 | 85 | XM2C | 馬 躍航 | 東京工芸大学からくり工房 | 00:28.401 | 00:49.955 | R | | 00:28.401 | |
| 37 | 46 | 魔剤ン号 | 稲見 遼 | 渋谷教育学園幕張高等学校物理部 | 00:31.021 | 00:28.641 | R | | 00:28.641 | |
| 38 | 18 | 羊鼠 | 新渡 翔梧 | Team Pumpkin Pie | 00:29.106 | 00:29.828 | R | | 00:29.106 | |
| 39 | 106 | ASHKELON | 玉津 友希 | 日本電子専門学校電子応用工学科 | 00:32.106 | R | R | | 00:32.106 | |
| 40 | 19 | パンプキン3号 | 齊藤 俊 | Team Pumpkin Pie | 00:33.718 | 00:33.855 | R | | 00:33.718 | |
| 41 | 52 | SK-3110 | 斎藤 喬介 | 早稲田大学マイクロマウスクラブ | 00:35.461 | 00:35.378 | R | | 00:35.378 | |
| 42 | 45 | JunkRat | 米村 匠 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 | 00:38.059 | R | R | | 00:38.059 | |
| 43 | 16 | 鰯 | 山西 碧 | Team Pumpkin Pie | R | R | 00:43.692 | | 00:43.692 | |
| 44 | 42 | Forerunner NEO2 | 栗原 浩輔 | 向上高等学校 情報研究部 | R | 00:47.104 | R | | 00:47.104 | |
| 45 | 59 | メッギーマウス | 標 祥太郎 | 早稲田大学マイクロマウスクラブ | R | 00:49.744 | R | | 00:49.744 | |
| 46 | 68 | EMR | 池上 大貴 | 長野県工科短期大学校 | R | 01:01.775 | R | | 01:01.775 | |
| 47 | 43 | バイソン・ハット | 高 竜之輔 | 向上高等学校 情報研究部 | R | 01:04.085 | R | | 01:04.085 | |
| 48 | 49 | 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 | 01:14.379 | R | | 01:14.379 | |
| | 7 | ゾック | 須崎 惇 | 明星大学飯島研究室 | R | R | R | | R | |
| | 12 | キーコン | 市原 海渡 | 芝浦工業大学SRDC | R | R | R | | R | |
| | 15 | BKNBK | 御子貝 真一 | Team Pumpkin Pie | R | R | R | | R | |
| | 17 | big_mouth | 寺門 幸英 | Team Pumpkin Pie | R | R | R | | R | |
| | 22 | マウス | 元林 樹 | 金沢高専ハンズオン部 | R | R | R | | R | |
| | 23 | EXIT | 出口 泰章 | 金沢高専ハンズオン部 | R | R | R | | R | |
| | 27 | Mark17 | 廣原 隆司 | 金沢高専ハンズオン部 | R | R | R | | R | |
| | 34 | RT-Leader | choi jun woo | REMNANT LEADER SCHOOL | R | R | R | | 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 | TRY1 | TRY2 | TRY3 | | | 記録 | 備考 |
|----|------|----------------|---------------|-----------------------|------|------|------|--|--|----|----|
| | 35 | leader lee | Lee Hyeon Min | REMNANT LEADER SCHOOL | R | R | R | | | R | |
| | 39 | Pimelodia | 福井 尚卿 | 立命館ロボット技術研究会 | R | R | R | | | R | |
| | 40 | KY*2 | 木村 一世 | 立命館ロボット技術研究会 | R | R | R | | | R | |
| | 41 | スマウス | 須磨 勇太 | 京都コンピュータ学院洛北校制御通信部 | R | R | R | | | R | |
| | 47 | 第二回けんずいし | 高崎 晴也 | 渋谷教育学園幕張高等学校物理部 | R | R | R | | | R | |
| | 50 | nucleoくん | 舘石 藍 | 早稲田大学マイクロマウスクラブ | R | R | R | | | R | |
| | 51 | JackMouse | 佐藤 充希 | 早稲田大学マイクロマウスクラブ | R | R | R | | | R | |
| | 53 | Chui-Yo | 斎藤 菜美子 | 早稲田大学マイクロマウスクラブ | R | R | R | | | R | |
| | 56 | maze | 西澤 誠人 | 早稲田大学マイクロマウスクラブ | R | R | R | | | R | |
| | 60 | MM01 | 三枝 信淳 | 職業大 ロボット部 | R | R | R | | | R | |
| | 62 | P^3 | 横山 陽彦 | 東京工業大学ロボット技術研究会 | R | R | R | | | R | |
| | 63 | だんごろまうす | 岸波 華彦 | 東京工業大学ロボット技術研究会 | R | R | R | | | R | |
| | 66 | サンシャイン1号 | 佐藤 祐亮 | 法政大学電気研究会 | R | R | R | | | R | |
| | 67 | デストロイヤー | 土屋 翔平 | 中国職業能力開発大学校 | R | R | R | | | R | |
| | 74 | BMK | 樋口 奎 | 電気通信大学ロボメカ工房 | R | R | R | | | R | |
| | 81 | はさまうす | 挾間 優佳 | | R | | | | | R | |
| | 87 | マッサン | 品田 裕希 | 東京農工大学ロボット研究会R.U.R | R | R | R | | | R | |
| | 88 | yellow bird | 井元 理愛 | 東京農工大学ロボット研究会R.U.R | R | R | R | | | R | |
| | 100 | 明那 | 猪野 貴之 | からくり工房A:Mac | R | R | R | | | R | |
| | 101 | Spirit | 山口 辰久 | | R | R | R | | | R | |
| | 6 | ロボ1号 | 山本 健一 | 明星大学飯島研究室 | | | | | | 棄権 | |
| | 8 | AXIA | 益子 泰博 | 芝浦工業大学SRDC | | | | | | 棄権 | |
| | 9 | ミーンバルト | 笠井 信宏 | 芝浦工業大学SRDC | | | | | | 棄権 | |
| | 10 | TCF-1 | 高取 大樹 | 芝浦工業大学SRDC | | | | | | 棄権 | |
| | 11 | K-MOUSE TYPE Y | 佐藤 康太 | 芝浦工業大学SRDC | | | | | | 棄権 | |
| | 13 | メイズランナー | 石沢 幹生 | 芝浦工業大学SRDC | | | | | | 棄権 | |
| | 14 | 夢見る機械 | 前村 凌佑 | 芝浦工業大学SRDC | | | | | | 棄権 | |
| | 20 | Have Gone | 山田 雅登 | TeamPumpkinPie(TPP) | | | | | | 棄権 | |

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 |
|----|------|----------------|-----------------|--------------------------|------|------|------|--|--|----|----|
| | 25 | HCN | 中野 天音 | 金沢高専ハンズオン部 | | | | | | 棄権 | |
| | 28 | 即席マウス | 鈴木 克幸 | 7日で作るシリウス | | | | | | 棄権 | |
| | 29 | ペントマウス | 松本 直樹 | 7日で作るシリウス | | | | | | 棄権 | |
| | 32 | Pony tail | Thanapoom Pumee | KMITL Robot Club | | | | | | 棄権 | |
| | 36 | Mcqueen | Xue Le | TJU(Tianjin University) | | | | | | 棄権 | |
| | 37 | Podori | Chang Yoon Ho | Tokyo Korean High School | | | | | | 棄権 | |
| | 38 | RDET 1 | Kim Yon Jae | Tokyo Korean High School | | | | | | 棄権 | |
| | 54 | 鉄鼠弐号 | 小林 健人 | 早稲田大学マイクロマウスクラブ | | | | | | 棄権 | |
| | 55 | フィリップス | 松田 剛 | 早稲田大学マイクロマウスクラブ | | | | | | 棄権 | |
| | 57 | フェイディッピアス | 青木 淳 | 早稲田大学マイクロマウスクラブ | | | | | | 棄権 | |
| | 58 | SeaHorse | 渡部 竜也 | 早稲田大学マイクロマウスクラブ | | | | | | 棄権 | |
| | 64 | Willy | 小川 真史 | 東京工業大学ロボット技術研究会 | | | | | | 棄権 | |
| | 70 | SL | 丸山 清嵩 | 電気通信大学ロボメカ工房 | | | | | | 棄権 | |
| | 75 | 若葉 | 山田 諒太郎 | 電気通信大学ロボメカ工房 | | | | | | 棄権 | |
| | 76 | i^2 | 市野塚 朝 | 電通大ロボメカ工房OB | | | | | | 棄権 | |
| | 77 | これは美少女フィギュアである | きゅんくん | ロボット女子会 | | | | | | 棄権 | |
| | 78 | ロボットの勉強用マウス | 加藤 恵美 | ロボット女子会 | | | | | | 棄権 | |
| | 80 | 酔いどれ1号 | 池澤 あやか | ロボット女子会 | | | | | | 棄権 | |
| | 91 | とつとこひろ太郎 | 伊藤 大昶 | 東京理科大学 Mice | | | | | | 棄権 | |
| | 92 | Debug/Debut | 井元 駿平 | 東京理科大学 Mice | | | | | | 棄権 | |
| | 95 | シエスタ | 谷中 竜也 | 東京理科大学 Mice | | | | | | 棄権 | |
| | 96 | viola | 渡邊 董子 | 東京理科大学 Mice | | | | | | 棄権 | |
| | 98 | SiRANE | 富田 佑樹 | 東京理科大学 Mice | | | | | | 棄権 | |
| | 103 | sk-129 | セツ ショウチュウ | 日本電子専門学校電子応用工学科 | | | | | | 棄権 | |
| | 105 | sk-12 | 韓寧 | 日本電子専門学校電子応用工学科 | | | | | | 棄権 | |

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 | 29 | Bifilar | 浅川 英慶 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:33.500 | 00:06.195 | 00:06.135 | R | 00:05.454 | 00:05.454 | |
| 2 | 25 | Good_boy | Kim Geon Hee | MAZE, DanKook.Univ, Korea | 00:26.971 | 00:08.120 | 00:07.948 | 00:07.941 | 00:08.066 | 00:07.941 | |
| 3 | 28 | 赤子 | 神谷 修也 | 東京理科大学 Mice | 01:42.957 | 00:10.745 | R | 00:09.537 | 00:08.906 | 00:08.906 | |
| 4 | 27 | たいが | 得平 慈子 | 東京理科大学 Mice | 00:29.231 | R | 00:09.766 | 00:09.313 | 00:09.204 | 00:09.204 | |
| 5 | 26 | 猫に小判 | 森 惇宏 | 東京理科大学 Mice | 00:32.070 | 00:11.487 | 00:11.304 | R | R | 00:11.304 | |
| 6 | 14 | T-rum | 久宗 卓矢 | | 01:01.604 | 00:18.203 | R | 00:17.102 | 00:11.519 | 00:11.519 | |
| 7 | 24 | hihumint! | 檜山 徹 | 東京理科大学 Mice | 01:02.901 | 00:12.057 | 00:11.856 | R | R | 00:11.856 | |
| 8 | 23 | TETU-DC | 福元 鉄平 | 東京工芸大学からくり工房 | 00:37.576 | 00:37.779 | 00:14.034 | 00:12.836 | R | 00:12.836 | |
| 9 | 20 | KERISE v1 | 大貫 椋太郎 | 東京工業大学ロボット技術研究会 | 00:36.161 | 00:17.085 | R | R | R | 00:17.085 | |
| 10 | 18 | limes140 | 川瀬 廣明 | 電気通信大学ロボメカ工房 | 00:40.480 | 00:40.483 | 00:40.489 | 00:19.487 | R | 00:19.487 | |
| 11 | 13 | MIZUHO | 井土 拓海 | 東京工業大学ロボット技術研究会 | 00:55.571 | 00:21.291 | 00:21.208 | 00:21.221 | R | 00:21.208 | |
| 12 | 1 | alias | 山梨 浩輝 | 電気通信大学ロボメカ工房 | R | 00:56.442 | 00:22.712 | 00:22.755 | 00:22.819 | 00:22.712 | |
| 13 | 15 | New_Basic_P16 | 長尾 晃一郎 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:56.867 | 00:26.271 | 00:24.493 | R | R | 00:24.493 | |
| 14 | 9 | デブリ | 小田 健 | 東京工芸大学からくり工房 | 00:53.270 | R | 00:51.952 | 00:28.222 | R | 00:28.222 | |
| 15 | 4 | HISUI | 山口 佑也 | 東京農工大学ロボット研究会R.U.R | 01:23.046 | R | 01:16.241 | 00:30.065 | R | 00:30.065 | |
| 16 | 11 | ピコ | 河村 理聡 | 明星大学山崎研究室 | 00:58.434 | 00:33.450 | 00:31.667 | R | R | 00:31.667 | |
| 17 | 7 | カジリアッチ | 湯川 桃寧 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 | 01:10.714 | 00:33.953 | 01:10.676 | 01:04.359 | R | 00:33.953 | |
| 18 | 2 | のりのり | 櫻本 浩教 | 明星大学山崎研究室 | 01:25.061 | 00:36.182 | 01:25.083 | | | 00:36.182 | |
| 19 | 5 | おはぎ号 | 萩原 颯人 | 明星大学山崎研究室 | 01:13.427 | 00:37.117 | R | R | R | 00:37.117 | |
| 20 | 17 | tMouse2 | 竹内 聖 | 渋谷教育学園幕張中学校電気部 | R | 00:46.877 | R | R | R | 00:46.877 | |
| 21 | 6 | 山崎号 | 山崎 礼人 | 東京工芸大学からくり工房 | R | R | 01:12.408 | R | R | 01:12.408 | |
| 22 | 19 | ちゅーちゅく②ちゅく②チュー | 太田 智美 | ロボット女子会 | 01:29.972 | R | R | R | R | 01:29.972 | |
| | 3 | アカツキ | 小久保 暁人 | 明星大学山崎研究室 | R | R | R | R | R | R | |
| | 8 | パトリシア | 吉澤 聖成 | 金沢高専ハンズオン部 | R | R | R | R | R | R | |
| | 10 | 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 | |
| | 12 | Ryu | 東中 建都 | 金沢高専ハンズオン部 | R | R | R | R | | R | |
| | 16 | goromodoki | 松本 泰英 | 日本電子専門学校電子応用工学科 | R | R | R | R | R | R | |
| | 21 | Momonga | 角谷 史也 | 日本電子専門学校電子応用工学科 | R | R | R | R | R | R | |
| | 22 | さのうす | 佐野 光 | ライフロボティクス株式会社 | R | R | R | R | R | 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 | TRY1 | TRY2 | TRY3 | | 記録 | 備考 |
|----|------|-----------------|------------------------------|--|-----------|------------|-----------|--|-----------|----|
| 1 | 123 | Cartis04.5 | 平井 雅尊 | アニキと愉快的仲間たち | 00:06.857 | 00:04.764 | 00:04.490 | | 00:04.490 | |
| 2 | 12 | Hamutaro.jp | Ba-Xin,Lin / Jun-Guang,Li | Lunghwa University Electronic Engineering | 00:10.502 | 00:05.226 | 00:04.934 | | 00:04.934 | |
| 3 | 64 | RS-100 | 遠藤 隆記 | 極東技術結社 | 00:08.518 | 00:05.098 | 00:04.944 | | 00:04.944 | |
| 4 | 109 | New-Ns-Build | 野村 慎之介 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:10.737 | 00:05.550 | 00:05.351 | | 00:05.351 | |
| 5 | 20 | Diligent3 | Meng Weilin | Institute of Technical Education | 00:08.842 | 00:05.837 | 00:05.378 | | 00:05.378 | |
| 6 | 94 | Dreamer | 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 | 00:12.268 | 00:05.548 | 00:05.401 | | 00:05.401 | |
| 7 | 13 | Slug_III | CHAO-WEI CHEN / XIN-HAN CAI | Lunghwa University of Science and Technology | 00:09.327 | 00:05.402 | 00:05.824 | | 00:05.402 | |
| 8 | 18 | Flash:RT | Chan Wei Hao | Institute of Technical Education | 00:09.416 | 00:05.801 | 00:05.419 | | 00:05.419 | |
| 9 | 15 | Habitus | Li,Sheng-Xiang / Lin,Yu-Chin | Lunghwa University of Science and Technology | 00:10.305 | 00:05.688 | 00:05.548 | | 00:05.548 | |
| 10 | 92 | AllegroModerato | 岡寄 祥太 | 千葉県立船橋高等技術専門校システム設計科 | 00:12.071 | 00:05.618 | R | | 00:05.618 | |
| 11 | 102 | 蒼龍 | 山田 真 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:10.243 | 00:06.357 | 00:05.951 | | 00:05.951 | |
| 12 | 93 | 鮪 | 田邊 敏人 | 千葉県立船橋高等技術専門校システム設計科 | 00:12.039 | 00:06.140 | 00:06.083 | | 00:06.083 | |
| 13 | 117 | Whitechip 7 | 落合 誠治 | | 00:15.518 | 00:06.920 | 00:06.237 | | 00:06.237 | |
| 14 | 52 | シルバーフレーム | 内藤 修太郎 | 新潟コンピュータ専門学校 | 00:07.434 | R | 00:06.288 | | 00:06.288 | |
| 15 | 51 | ブルファンゴ | 金安 雄大 | 新潟コンピュータ専門学校 | 00:07.546 | 00:06.778 | 00:06.622 | | 00:06.622 | |
| 16 | 111 | 黒炎 | 赤尾 健太 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:10.361 | 00:07.369 | 00:06.874 | | 00:06.874 | |
| 17 | 107 | CREA+E | 武市 英之 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:12.358 | 00:06.885 | R | | 00:06.885 | |
| 18 | 112 | Pheasant | 岸本 匠 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:12.352 | 00:08.405 | 00:07.313 | | 00:07.313 | |
| 19 | 97 | Shirley-trial | 松林 友大 | 電気通信大学ロボメカ工房 | 00:08.078 | R | 00:07.374 | | 00:07.374 | |
| 20 | 21 | ChenYi | ChenYi | Ngee Ann Poly | 00:12.446 | 00:07.519 | R | | 00:07.519 | |
| 21 | 81 | 黒熊 V01 | 中永 大輝 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械部 | 00:07.937 | 00:07.548 | R | | 00:07.548 | |
| 22 | 55 | 天秤19 | 畠山 和昭 | 銀座商店街 | R | 00:08.419 | 00:07.636 | | 00:07.636 | |
| 23 | 56 | Dolly'16R | 大貫 篤 | 神奈川県立生田高校 パソコン研究部 | 00:12.683 | 00:07.990 | 00:07.641 | | 00:07.641 | |
| 24 | 80 | Sehnsucht | 黒澤 舞 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械部 | 00:13.417 | 00:07.852 | R | | 00:07.852 | |
| 25 | 72 | シルバー | 玉井 悠也 | 狭山工業高校メカトロ研究部 | 00:09.989 | 00:08.140 | 00:07.859 | | 00:07.859 | |
| 26 | 36 | ワイズパンサー I | 坂本 亮賢 | 東京電機大学 ロボット研究会 | 00:10.193 | 00:08.038 | R | | 00:08.038 | |
| 27 | 118 | HexB | 加藤 雄資 | | 00:08.065 | F00:07.799 | R | | 00:08.065 | |
| 28 | 96 | smiley | 松本 修尚 | 電気通信大学ロボメカ工房 | 00:08.668 | 00:08.254 | 00:08.207 | | 00:08.207 | |

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 | TRY1 | TRY2 | TRY3 | | | 記録 | 備考 |
|----|------|---------------|------------------------------|--|-----------|-----------|-----------|--|--|-----------|----|
| 29 | 89 | recTa | 辻本 友樹 | 京大機械研究会 | 00:12.984 | 00:08.252 | R | | | 00:08.252 | |
| 30 | 68 | 兜Ⅱ | 柳下 泰成 | 東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会 | 00:08.384 | 00:09.791 | 00:09.866 | | | 00:08.384 | |
| 31 | 75 | drop | 渡部 森太 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 | 00:09.010 | 00:08.441 | R | | | 00:08.441 | |
| 32 | 71 | ゴールド | 永峰 義人 | 狭山工業高校メカトロ研究部 | 00:09.459 | 00:08.526 | 00:08.534 | | | 00:08.526 | |
| 33 | 54 | 黄金鯨7 | 大橋 辰也 | 銀座商店街 | 00:09.217 | 00:08.538 | R | | | 00:08.538 | |
| 34 | 11 | GEONDONG | ParkGeonJu, JeongEuiDong | Dankook University, MAZE | 00:08.558 | 00:09.258 | R | | | 00:08.558 | |
| 35 | 74 | かじゅまる | 梶 祐一郎 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 | 00:11.375 | 00:09.113 | 00:08.605 | | | 00:08.605 | |
| 36 | 16 | Ultimate Pico | Liou,Fong-Chun / Cheng,Chien | Lunghwa University of Science and Technology | 00:10.019 | 00:09.279 | 00:08.657 | | | 00:08.657 | |
| 37 | 78 | 蟻狩り | 有賀 陸 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 | 00:09.674 | R | 00:08.675 | | | 00:08.675 | |
| 38 | 76 | yuremon Ra2.0 | 渡部 翔太 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 | R | 00:14.665 | 00:08.694 | | | 00:08.694 | |
| 39 | 116 | Coral | 中島 瑞 | 電通大口ボメカ工房OB | 00:20.676 | 00:08.788 | R | | | 00:08.788 | |
| 40 | 66 | 東洋島7段 | 岩村 謙一 | 東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会 | 00:09.341 | 00:08.951 | R | | | 00:08.951 | |
| 41 | 14 | HIPPO R2 | HUAN-JIE LIAO / ZI-ZHAN CAI | Lunghwa University of Science and Technology | 00:09.297 | R | R | | | 00:09.297 | |
| 42 | 77 | oh! 瑠美 | 波田 泰樹 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 | 00:10.182 | R | 00:09.402 | | | 00:09.402 | |
| 43 | 17 | R.A | Chiew Shao Xiang Besfer | Institute of Technical Education | 00:09.462 | R | R | | | 00:09.462 | |
| 44 | 59 | 武甲_2 | 杉田 裕樹 | 秩父農工科学高等学校 | 00:10.934 | 00:09.996 | 00:09.724 | | | 00:09.724 | |
| 45 | 10 | 美影2 | 中島 史敬 | | 00:12.870 | R | 00:09.842 | | | 00:09.842 | |
| 46 | 42 | RamRider | 鹿野 貴裕 | 立命館大学ロボット技術研究会 | R | 00:09.866 | R | | | 00:09.866 | |
| 47 | 99 | chicane R2 | 尾鷲 真士 | 電気通信大学ロボメカ工房 | 00:12.788 | 00:10.352 | 00:10.147 | | | 00:10.147 | |
| 48 | 40 | 熱海2 | 沖野 友亮 | 立命館大学ロボット技術研究会 | 00:13.039 | 00:12.348 | 00:11.473 | | | 00:11.473 | |
| 49 | 22 | Ning3 | Ng Beng Kiat | Ngee Ann Poly | 00:11.705 | R | R | | | 00:11.705 | |
| 50 | 119 | FRAGILE016RT | 河野 純也 | | 00:11.895 | R | R | | | 00:11.895 | |
| 51 | 67 | 1号! | 田南 吉章 | 東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会 | 00:15.983 | 00:15.741 | 00:12.149 | | | 00:12.149 | |
| 52 | 110 | デュランダル | 高柳 智 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:12.203 | R | R | | | 00:12.203 | |
| 53 | 58 | 武甲_4 | 加藤 諒也 | 秩父農工科学高等学校 | R | 00:12.407 | R | | | 00:12.407 | |
| 54 | 122 | 錦式陸式 | 寺崎 清 | アニキと愉快的な仲間たち | 00:17.410 | 00:12.503 | R | | | 00:12.503 | |
| 55 | 34 | ギャラポリー | 深井 優 | | 00:13.880 | 00:13.942 | 00:13.660 | | | 00:13.660 | |
| 56 | 46 | Re物理 | 門野 広大 | 立命館大学ロボット技術研究会 | 00:13.753 | R | R | | | 00:13.753 | |

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 | TRY1 | TRY2 | TRY3 | | | 記録 | 備考 |
|----|------|-----------------|--|---------------------------------------|------------|------------|------------|--|--|-----------|-------|
| 57 | 24 | Lamborghini | Andres Bercovich/Cristian Hewstone/Eugenio Herrera | UTFSM-PUC, CHILE | 00:14.123 | 00:14.426 | 00:14.371 | | | 00:14.123 | |
| 58 | 57 | オコジョ | 浅野 俊昭 | 千葉県立館山総合高等学校 | 00:14.426 | R | R | | | 00:14.426 | |
| 59 | 23 | Jehu 2 | David Otten | Massachusetts Institute of Technology | 00:18.023 | R | R | | | 00:18.023 | |
| 60 | 98 | Tarbo-T01 | 秦 康祐 | 電気通信大学ロボメカ工房 | 00:18.109 | R | R | | | 00:18.109 | |
| 61 | 65 | ロボテナショップ営業車 | 黒川 旭 | ロボテナショップ | 00:18.190 | 00:18.661 | 00:18.353 | | | 00:18.190 | |
| 62 | 69 | チャック・ノリス | 関 柁哉 | 日本工業大学マイクロコンピュータ研究部 | 00:18.210 | F00:13.139 | F00:12.251 | | | 00:18.210 | |
| 63 | 82 | アルジャーノン | 山田 翔太 | 東京工芸大学からくり工房OB | 00:22.042 | 00:18.710 | R | | | 00:18.710 | |
| 64 | 48 | 走ルンです | 土橋 徹平 | 青山学院大学 | 00:19.102 | F00:19.533 | 00:18.978 | | | 00:18.978 | |
| 65 | 26 | TISK | 高田 泰佑 | 芝浦工業大学SRDC | 00:26.095 | 00:19.150 | 00:19.157 | | | 00:19.150 | |
| 66 | 84 | ライオンロック | 佐久間 大貴 | 東京工芸大学からくり工房 | 00:20.611 | R | R | | | 00:20.611 | |
| 67 | 83 | セブン | 舘野 優也 | 東京工芸大学からくり工房 | 00:21.963 | R | R | | | 00:21.963 | |
| 68 | 114 | LiPoびたんA | 茂呂 彰 | ロボメカ工房イチゴ味 | 00:21.979 | R | R | | | 00:21.979 | |
| 69 | 27 | NAMAWASABI | 小池 一輝 | 芝浦工業大学SRDC | 00:32.891 | 00:22.047 | R | | | 00:22.047 | |
| 70 | 35 | はやぶさII | 青木 弓子 | | R | R | 00:22.105 | | | 00:22.105 | |
| 71 | 70 | 三 | 五十嵐 太一 | 日本工業大学マイクロコンピュータ研究部 | 00:23.105 | 00:23.596 | R | | | 00:23.105 | |
| 72 | 86 | ロボッ津3号機 | 大津 亮二 | 東京工芸大学からくり工房 | 00:26.196 | R | R | | | 00:26.196 | |
| 73 | 45 | 初日の出 | 本田 卓 | 立命館大学ロボット技術研究会 | 00:30.711 | 00:30.217 | 00:29.709 | | | 00:29.709 | |
| 74 | 104 | MOB | 西脇 潤 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:43.604 | 00:32.495 | 00:32.305 | | | 00:32.305 | |
| 75 | 28 | もじゃ号 | 石井 拓海 | 芝浦工業大学SRDC | 00:39.692 | 00:32.477 | 00:32.728 | | | 00:32.477 | |
| 76 | 61 | シリコン・スピリット(零号機) | 松田 正裕 | | 00:51.510 | 00:53.851 | R | | | 00:51.510 | |
| 77 | 8 | MR2改3号機 | 丹羽 名央規 | 日野市立三沢中学科学部with明星大学 | F00:30.728 | R | 01:19.409 | | | 01:19.409 | |
| | 3 | 汰樹with ロボット | 奥田 汰樹 | 日野市立三沢中学科学部with明星大学 | R | R | F00:54.660 | | | R | 停止できず |
| | 4 | MR2改00号機 | 志村 康輔 | 日野市立三沢中学科学部with明星大学 | R | R | R | | | R | |
| | 5 | ブルースター | 守屋 昂紀 | 日野市立三沢中学科学部with明星大学 | R | R | R | | | R | |
| | 6 | ナナ | 石川 優輝 | 日野市立三沢中学科学部with明星大学 | R | R | R | | | R | |
| | 7 | MR-プリンスカー | 前田 元樹 | 日野市立三沢中学科学部with明星大学 | R | R | R | | | R | |
| | 19 | Excel:RT-1 | Khiew Tzong Yong | Institute of Technical Education | R | | | | | R | |
| | 31 | ロボずきんちゃん | 伊藤 寛子 | 渋谷教育学園幕張中学校電気部 | R | R | | | | 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 | TRY1 | TRY2 | TRY3 | | | 記録 | 備考 |
|----|------|---------------|--------|---------------------|------------|------------|------------|--|--|----|-------|
| | 32 | ポーノくん | 大野 隆輔 | 渋谷教育学園幕張中学校電気部 | R | | | | | R | |
| | 33 | 長工ST | 大井 準 | 長野県工科短期大学校 | R | R | R | | | R | |
| | 38 | セイゴ | 鈴木 遥華 | 東京電機大学 ロボット研究会 | R | R | | | | R | |
| | 41 | Ater | 幸地 良太 | 立命館大学ロボット技術研究会 | R | | | | | R | |
| | 53 | ブラック | 小澤 等 | 銀座商店街 | R | R | R | | | R | |
| | 60 | スカイレイカー2型 | 伊藤 ひさし | | R | R | R | | | R | |
| | 73 | かめかめ号 | 池亀 大樹 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 | R | R | R | | | R | |
| | 90 | KNCT-RT1 | 葉山 清輝 | 熊本高専葉山研究室 | R | R | R | | | R | |
| | 91 | トレ三郎 | 小川 靖夫 | | F00:18.317 | R | R | | | R | 停止できず |
| | 95 | preVice | 岸田 貴光 | 電気通信大学ロボメカ工房 | R | R | R | | | R | |
| | 101 | viento | 栗山 凌一 | 福井大学 からくり工房I.Sys | R | | | | | R | |
| | 106 | 福威槍 ver.trace | 梅原 弘平 | 福井大学 からくり工房I.Sys | R | R | R | | | R | |
| | 113 | GeeBee R1 | 千田 健斗 | ロボメカ工房イチゴ味 | R | | | | | R | |
| | 121 | Architect | 佐藤 慶明 | アニキと愉快的な仲間たち | R | R | R | | | R | |
| | 9 | テキ10 | 川原 万人 | 日野市立三沢中学科学部with明星大学 | F00:38.948 | F00:47.544 | | | | R | 停止できず |
| | 29 | オオフチ1号 | 大淵 陽 | 芝浦工業大学SRDC | F00:55.200 | F00:55.222 | | | | R | 停止できず |
| | 63 | エンデバー2016 | 野口 幸江 | | F00:26.854 | F00:27.065 | F00:27.138 | | | R | 停止できず |
| | 85 | さいとうれーす | 斎藤 巧真 | 東京工芸大学からくり工房 | F00:24.198 | F00:23.434 | F00:29.695 | | | R | 停止できず |
| | 88 | 銀雲雀2 | 山口 辰久 | | | | | | | R | |
| | 100 | OPA548 | 猪野 貴之 | からくり工房A:Mac | | | | | | R | |
| | 103 | Mトレーサー | 松井 将吾 | 福井大学 からくり工房I.Sys | | | | | | R | |
| | 108 | 赤風 | 木村 孝 | 福井大学 からくり工房I.Sys | | | | | | R | |
| | 1 | なす太郎 | 小椋 恵太 | 明星大学飯島研究室 | | | | | | 棄権 | |
| | 2 | Morgenstern | 大河原 康晶 | 明星大学飯島研究室 | | | | | | 棄権 | |
| | 25 | ロボ2号 | 山本 健一 | 明星大学飯島研究室 | | | | | | 棄権 | |
| | 30 | B-trace 01 | 野村 太一 | 芝浦工業大学SRDC | | | | | | 棄権 | |
| | 37 | サイコ | 中里 紀之 | 東京電機大学 ロボット研究会 | | | | | | 棄権 | |
| | 39 | Terrestrial-0 | 朝原 元夢 | | | | | | | 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 | TRY1 | TRY2 | TRY3 | | | 記録 | 備考 |
|----|----------|-----------------|-------|-------------------------|------|------|------|--|--|----|----|
| | 43 | sol fantasista | 森田 崇文 | 立命館大学ロボット技術研究会 | | | | | | 棄権 | |
| | 44 | Overture | 片山 裕太 | 立命館大学ロボット技術研究会 | | | | | | 棄権 | |
| | 47 | うなぎちゃん | 前川 由依 | 青山学院大学 | | | | | | 棄権 | |
| | 49 | TKGたらこすぱ | 堀江 眞太 | 青山学院大学 | | | | | | 棄権 | |
| | 50 | NX-WW 白風 | 出射 幹也 | 青山学院大学MebiAsエンジニアリング愛好会 | | | | | | 棄権 | |
| | 62 | akaruihoshi | 中橋 和也 | | | | | | | 棄権 | |
| | 79 | ライト | 松嶋 祐樹 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械科 | | | | | | 棄権 | |
| | 87 | 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 | |
| | 105 | CureLily | 長田 理希 | 福井大学 からくり工房I.Sys | | | | | | 棄権 | |
| | 115 | 烈華 肆 | 市野塚 朝 | 電通大口ボメカ工房OB | | | | | | 棄権 | |
| | 120 | Verdi RT07 | 平井 秀一 | アニキと愉快的仲間たち/厚木ロボット研究会 | | | | | | 棄権 | |

ロボットレース競技 決勝 結果一覧

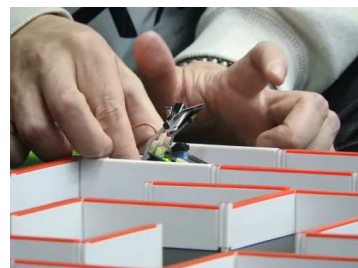
| 順位 | 出走 番号 | ロボット名 | 操作者 | 所属 | TRY1 | TRY2 | TRY3 | | | 記録 | 備考 |
|----|----------|-----------------|------------------------------|--|-----------|-----------|------------|--|--|-----------|----|
| 1 | 30 | Cartis04.5 | 平井 雅尊 | アニキと愉快的仲間たち | 00:21.539 | 00:14.003 | 00:13.803 | | | 00:13.803 | |
| 2 | 25 | Slug_III | CHAO-WEI CHEN / XIN-HAN CAI | Lunghwa University of Science and Technology | 00:29.132 | R | 00:14.750 | | | 00:14.750 | |
| 3 | 29 | Hamutaro.jp | Ba-Xin,Lin / Jun-Guang,Li | Lunghwa University Electronic Engineering | 00:32.894 | 00:14.793 | R | | | 00:14.793 | |
| 4 | 24 | Flash:RT | Chan Wei Hao | Institute of Technical Education | R | 00:30.399 | 00:15.000 | | | 00:15.000 | |
| 5 | 26 | Diligent3 | Meng Weilin | Institute of Technical Education | 00:28.122 | 00:15.857 | T00:15.336 | | | 00:15.857 | |
| 6 | 27 | New-Ns-Build | 野村 慎之介 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:33.136 | 00:18.350 | R | | | 00:18.350 | |
| 7 | 22 | AllegroModerato | 岡寄 祥太 | 千葉県立船橋高等技術専門校システム設計科 | 00:37.379 | 00:18.950 | R | | | 00:18.950 | |
| 8 | 19 | シルバーフレーム | 内藤 修太郎 | 新潟コンピュータ専門学校 | 00:23.250 | 00:19.258 | 00:19.777 | | | 00:19.258 | |
| 9 | 20 | Whitechip 7 | 落合 誠治 | | 00:48.407 | 00:21.784 | 00:20.004 | | | 00:20.004 | |
| 10 | 12 | 天秤19 | 畠山 和昭 | 銀座商店街 | 00:23.131 | R | 00:22.066 | | | 00:22.066 | |
| 11 | 16 | Pheasant | 岸本 匠 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:38.806 | 00:27.840 | 00:23.814 | | | 00:23.814 | |
| 12 | 9 | シルバー | 玉井 悠也 | 狭山工業高校メカトロ研究部 | 00:26.047 | 00:25.243 | 00:24.712 | | | 00:24.712 | |
| 13 | 10 | Sehnsucht | 黒澤 舞 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械部 | 00:43.763 | 00:25.686 | R | | | 00:25.686 | |
| 14 | 3 | drop | 渡部 森太 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 | 00:27.096 | 00:25.689 | R | | | 00:25.689 | |
| 15 | 4 | 兜II | 柳下 泰成 | 東洋大学川越文化団体連合ロボット研究会 | 00:27.054 | 00:25.997 | R | | | 00:25.997 | |
| 16 | 1 | GEONDONG | ParkGeonJu, JeongEuiDong | Dankook University, MAZE | 00:26.784 | 00:26.779 | R | | | 00:26.779 | |
| 17 | 7 | HexB | 加藤 雄資 | | 00:48.774 | 00:29.494 | 00:26.823 | | | 00:26.823 | |
| 18 | 15 | Shirley-trial | 松林 友大 | 電気通信大学ロボメカ工房 | R | 00:28.886 | R | | | 00:28.886 | |
| 19 | 2 | 黄金鱈7 | 大橋 辰也 | 銀座商店街 | 00:31.242 | R | R | | | 00:31.242 | |
| 20 | 8 | ワイズパンサー I | 坂本 亮賢 | 東京電機大学 ロボット研究会 | 00:31.821 | R | R | | | 00:31.821 | |
| 21 | 23 | Habitus | Li,Sheng-Xiang / Lin,Yu-Chin | Lunghwa University of Science and Technology | 00:32.163 | R | R | | | 00:32.163 | |
| 22 | 21 | 蒼龍 | 山田 真 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:32.303 | R | R | | | 00:32.303 | |
| 23 | 11 | Dolly'16R | 大貫 篤 | 神奈川県立生田高校 パソコン研究部 | 00:36.272 | R | R | | | 00:36.272 | |
| 24 | 17 | CREA+E | 武市 英之 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:38.589 | R | R | | | 00:38.589 | |
| 25 | 18 | 黒炎 | 赤尾 健太 | 福井大学 からくり工房I.Sys | 00:38.606 | R | R | | | 00:38.606 | |
| 26 | 5 | recTa | 辻本 友樹 | 京大機械研究会 | 00:40.720 | R | R | | | 00:40.720 | |
| | 6 | smiley | 松本 修尚 | 電気通信大学ロボメカ工房 | R | R | R | | | R | |
| | 13 | 黒熊 V01 | 中永 大輝 | 埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械部 | R | R | R | | | R | |

ロボットレース競技 決勝 結果一覧

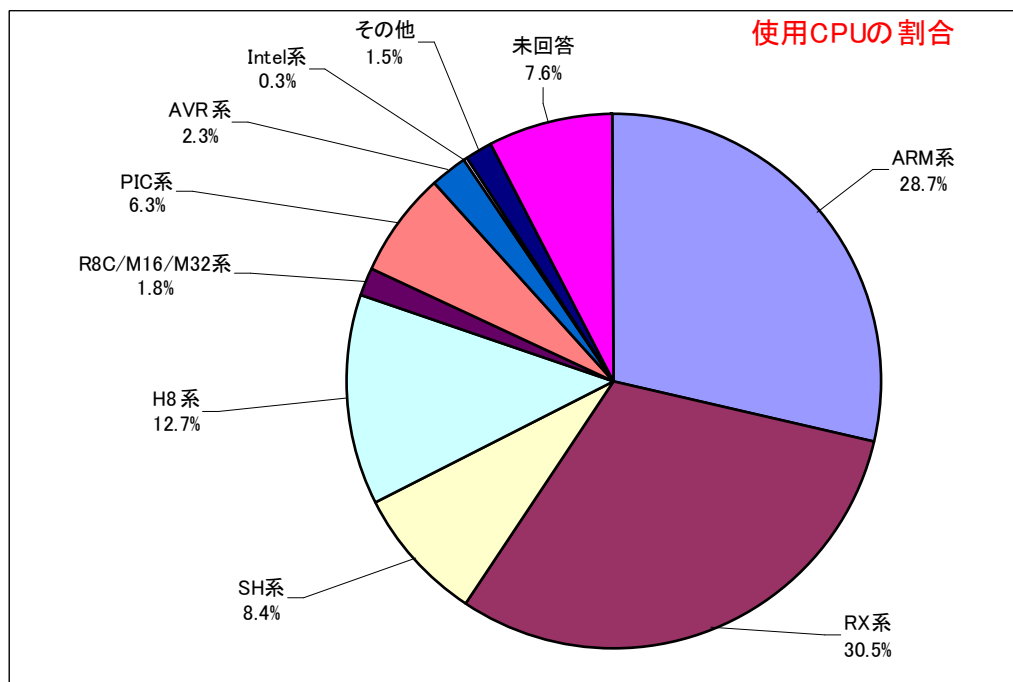
| 順位 | 出走 番号 | ロボット名 | 操作者 | 所属 | TRY1 | TRY2 | TRY3 | | | 記録 | 備考 |
|----|----------|--------------|--------|---------------|------------|------------|------------|--|--|----|-------|
| | 28 | RS-100 | 遠藤 隆記 | 極東技術結社 | R | R | R | | | R | |
| | 31 | FRAGILE016RT | 河野 純也 | | F00:37.660 | F00:21.647 | R | | | R | 停止できず |
| | 32 | 美影2 | 中島 史敬 | | F00:40.010 | F00:29.991 | R | | | R | 停止できず |
| | 14 | ChenYi | ChenYi | Ngee Ann Poly | F00:38.534 | F00:24.058 | F00:23.856 | | | R | 停止できず |

参加ロボット

テクニカルデータ



●ロボットの仕様の集計



| 使用モータ | 台数 |
|-----------|-----|
| DC モータ | 230 |
| ステッピングモータ | 132 |
| ブラシレスモータ | 2 |
| 未回答 | 30 |

使用しているセンサ（複数回答）

| 赤外線 | 可視光 | ジャイロ | CCD |
|-----|-----|------|-----|
| 303 | 64 | 159 | 3 |

| 開発に使用する CAD | 集計 | 開発に使用する CAD | 集計 |
|------------------------|----|-----------------|----|
| 123D Design | 1 | JW_CAD | 5 |
| Altium Designer | 7 | KiCAD | 33 |
| AutoCAD | 14 | LibreCAD | 3 |
| Autodesk Fusion360 | 5 | MBE | 2 |
| Autodesk Inventor | 23 | Microsoft Visio | 1 |
| BSCH | 3 | OnShape | 3 |
| Cadkey | 1 | OrCAD | 2 |
| CADLUS X | 1 | PADS | 1 |
| CadStar | 3 | PCBE | 17 |
| Cicada | 1 | Protel | 2 |
| CSiEDA5 | 1 | RootProCAD | 2 |
| DesignPro | 1 | SakraCad | 1 |
| DesignSpark Mechanical | 11 | Solid work | 34 |
| DesignSpark PCB | 2 | TinkerCAD | 1 |
| DraftSight | 4 | VectorWorks | 1 |
| DSmechanical | 2 | 鍋 CAD | 11 |
| Eagle | 73 | その他 | 3 |
| IronCad | 4 | 使用せず | 11 |

※複数回答

| 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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|--------|---|---|---|---|---|---|---------------------------------|-----------------------------|--|--------|
| HF01 | ロボ3号(ロボサンゴウ) 山本 健一 明星大学飯島研究室 | 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:1か月 | RX系 /Renesas RX63N 96[MHz] /1000[kB] /128[kB] /1000000[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/120[mAh] /HYPERION t CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / Faulhaber Faulhaber IE2- 1024 1024 無し | 赤外線センサ:4 [個] / コーデンス ST-1KL3A、Kingbright L-1513URC- E / 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 AS5145A / 磁気式 / | 2輪 直径25mm 幅8mm 補助輪なし | 75x65x55[mm] 150[g] | RENESAS 開発ソフト | 左手法 |
| HF02 | LPCDC(エルピーシーディーシー) 山上 諒太 早稲田大学マイクロマウスクラブ | メカ:6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 /NXP LPC1114FBD48/3 02 48[MHz] /32[kB] /8[kB] /0[kB] | LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/130[mAh] /indoor airplane world e-shop CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / indoor airplane world e-shop ローム株式会社 BD6211F-E2 無し | 赤外線センサ:4 [個] / PARA LIGHT ELECTRONICS CO., LTD. L-31ROP / 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 AS5145A / 磁気式 / | 2輪 直径18.5mm 幅3mm 補助輪なし | 66x52x76[mm] 55[g] | LPC Xpresso SolidWork s,Eagle | 足立法 |
| HF03 | 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ヶ月 | RX系 /Renesas RX220 20[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[kB] | LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/130[mAh] /? CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / didel TB6552FNG 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] / MPU6050 / 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10mm 補助輪なし | 50x43x30[mm] 40[g] | RENESAS 開発ソフト kicad | 足立法 |
| HF04 | 三段構え(サンダンガマエ) 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:1か月 /ユニバーサル 基板 | H8系 /Renesas H8/3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[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 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 |
| HF05 | てけりり(テケリリ) 香月 大我 向上高等学校 情報研究部 | メカ:3ヶ月 /グループの標 準設計機体、キット、そ の他 電気:3ヶ月 /ユニバーサル 基板 | H8系 /Renesas H8/3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[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 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 |
| HF06 | 試作機1号(シサクキイチゴウ) 清水 琢哉 向上高等学校 情報研究部 | メカ:3ヶ月 /グループの標 準設計機体、キット、そ の他 電気:3ヶ月 /キット、そ の他 | H8系 /Renesas H/3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[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 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 |
| HF07 | マイクロマウスのようなもの(マイク ロマウスノヨウナモノ) 太田 琉登 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:1か月 /ユニバーサル 基板 | H8系 /Renesas H8/3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[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 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 |
| HF08 | Jedno(イェドノ) 大藤 拓真 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:3か月 /ユニバーサル 基板 | H8系 /Renesas H8/3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[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 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 |
| HF09 | きっころん(キッコロン) 鈴木 琳太郎 向上高等学校 情報研究部 | メカ:知りません /グルー プの標準設計機体、キッ ト、その他 電気:知りません /キット、 その他 ソフト:知りません | H8系 /Renesas H8/3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[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 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 |

| 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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|--------|--|--|---|--|---|---|---------------------------------|-----------------------------|-------------------------------------|---------------------|
| HF10 | マクリー(マクリー) 岡本 海慧 埼玉県立新座総合技術高等学校 | メカ:1か月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3か月 / ユニバーサル基板 | 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] / ORIENTAL MOTOR TB6608 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25.5mm 幅5mm 補助輪なし | 85x60x75[mm] 209[g] | RENESAS 開発ソフト | 左手法 |
| HF11 | ガレリアms(ガレリアエムエス) 金子 伊吹 埼玉県立新座総合技術高等学校 | メカ:1か月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3か月 / ユニバーサル基板 | RX系 / Renesas RX220 20[MHz] / 256[kB] /16[kB] / 8[kB] | LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 240[mAh] / HYPELION CPU関係と共用 | ステッピングモータ 2 [個] / ORIENTAL MOTOR TB6608 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20mm 幅5mm 補助輪なし | 85x60x75[mm] 230[g] | RENESAS 開発ソフト | 左手法 |
| HF12 | ねずみくん(ネズミン) 中村 宙樹 埼玉県立新座総合技術高等学校 | メカ:1か月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3か月 / ユニバーサル基板 ソフト:3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] / HYPELION CPU関係と共用 | ステッピングモータ 2 [個] / ORIENTAL MOTOR TB6608 | 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20mm 幅5mm 補助輪なし | 85x60x75[mm] 220[g] | RENESAS 開発ソフト | 足立法 |
| HF13 | アウル(アウル) 笹生 祐樹 埼玉県立新座総合技術高等学校 | 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 | 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] / ORIENTAL MOTOR TB6608 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25.5mm 幅5mm 補助輪なし | 85x60x75[mm] 209[g] | RENESAS 開発ソフト | 足立法 |
| HF14 | Rutherfordium(ラザホージウム) 李林 嘉元 渋谷教育学園幕張高等学校物理部 | 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(オリジナル設計) | PIC系 / MICROCHIP dsPIC30F4013 30[MHz] / 2[kB] /2[kB] / 1[kB] | LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 138[mAh] / Turnigy LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 300[mAh] / Turnigy | DCモータ 2 [個] / DIDEL TB6612FNG(東芝) 無し | 赤外線センサ:4 [個] / Rohm、RPR-220 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / | 2輪 直径20mm 幅8mm 補助輪なし | 70x65x50[mm] 80[g] | MPLAB X | 左手法 |
| HF15 | もちもち2号(モチモチニゴウ) 木村 威 渋谷教育学園幕張中学校電気部 | メカ:2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 | SH系 / Renesas R5F71253 50[MHz] / 0[kB] /8[kB] / 128[kB] | LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 500[mAh] / Turnigy CPU関係と共用 | ステッピングモータ 2 [個] / 日本電産サーボ SLA7070MPRT サンケン電気 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7.5mm 補助輪なし | 80x61x60[mm] 360[g] | RENESAS 開発ソフト Inventor, KiCad | 足立法 |
| HF16 | とおる(トオル) 高橋 すみか 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:2週間 / オリジナルプリント基板 ソフト:1年 | ARM系 / STmicro STM32F103 72[MHz] / 128[kB] /20[kB] / 128[kB] | LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 70[mAh] / 1 / ndoor Airplane World CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / DIDEL BD6211F-E2 無し | 赤外線センサ:4 [個] / RPR-220 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / AS5145B / 磁気式 / | 2輪 直径20mm 幅5mm 補助輪なし | 50x45x20[mm] 25[g] | CooCox Eagle | トレース コース記憶 なし |
| HF17 | klein(クライン) 大塚 政幸 電気通信大学ロボメカ工房 | 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 | ARM系 / STmicro STM32 72[MHz] / 64[kB] /20[kB] / 64[kB] | LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 70[mAh] / Hobby King CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / DIDEL 無し | 赤外線センサ:4 [個] / ローム RPR-220 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / | 2輪 直径19mm 幅4mm 補助輪なし | 69x42x19[mm] 25[g] | CoIDE | 足立法 |
| HF18 | 小川号(オガワゴウ) 小川 直樹 東京工芸大学からくり工房 | 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 | H8系 / Renesas 3694f 20[MHz] / 32[kB] /2[kB] / 0[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 sla7073 無し | 可視光センサ:3 [個] / 光電子 / 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 | 105x80x90[mm] 297[g] | Best Technology 開発ソフト | 足立法 |
| HF19 | クイブレ(クイブレ) 小俣 和輝 東京工芸大学からくり工房 | メカ:2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 | H8系 / Renesas H8/3694F 20[MHz] / 32[kB] /2[kB] / 0[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 SLA7073 無し | 可視光センサ: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 | 105x80x95[mm] 297[g] | Best Technology 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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|---|--|--|---|--|---|---------------------------------|-----------------------------|--|--------|
| HF20 | フォルテ(フォルテ) 大城 豪志 東京工芸大学からくり工房 | メカ:1か月～2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 | H8系 / Renesas H83694F 20[MHz] / 32[kB] / 2[kB] / 0[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 SLA7073 無し | 可視光センサ: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 | 105x80x90[mm] 297[g] | Best Technology開発ソフト | 左手法 |
| HF21 | はんしんよく(半身浴)R(ハンシンヨクアール) 伊藤 ひさし | メカ: / 電気: / ソフト: | ルネサス RX62N / 96[MHz] / [kB] / [kB] / [kB] | / [セルor本] / [V] / [mAh] / / [セルor本] / [V] / [mAh] / | ステッピングモータ2 [個] / 多摩川精機 無し | 赤外線センサ、3個、東芝ローム | 2輪 直径45mm 幅8mm 補助輪なし | 60x80x75 [mm] 410[g] | | 求心法 |
| HF22 | spangle(スパンコール) 徳永 弦久 | 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:3年 | H8系 / Renesas SH-7125 48[MHz] / 128[kB] / 8[kB] / 32[kB] | LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 70[mAh] / Zippy CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / DIDELE 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:1 [個] / LY3200ALH / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / 7S-100-2MC-50-00E / 光学式 / | 2輪 直径12mm 幅3.5mm 補助輪なし | 55x39x20[mm] 20[g] | RENESAS開発ソフト | 足立法 |
| HF23 | ハラシーマウス(ハラシーマウス) 原嶋 広和 SRDC Next | 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:2週間 | ARM系 / STmicro STM32F1 64[MHz] / 64[kB] / 20[kB] / 0[kB] | LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 70[mAh] / indoor Airplane CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / DIDELE A3906SESTR-T (Allegro) 無し | 赤外線センサ:4 [個] / RPT-37PB3F / 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 / 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 | 60x37x14[mm] 20[g] | Eclipse | 足立法 |
| HF24 | WeiB Mittäter(バイツ ミットイータ) 古川 博史 からくり工房A:Mac | メカ: / 電気: / ソフト: | / [MHz] / [kB] / [kB] / [kB] | / [セルor本] / [V] / [mAh] / / [セルor本] / [V] / [mAh] / | 0 [個] / 無し | | 0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし | xx[mm] [g] | | 未回答 |
| HF25 | SSTN-BH(エスエスティエヌビーエイチ) 笹谷 禎伸 からくり工房A:Mac | 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 / プリント基板 ソフト:1か月 | SH系 / Renesas SH7125 48[MHz] / 128[kB] / 8[kB] / 0[kB] | LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 240[mAh] / ワルケラ CPU関係と共用 | ステッピングモータ 2 [個] / 多摩川精機 TexasInstruments RV8834 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23mm 幅2mm 補助輪なし | 635x500x350[mm] 150[g] | RENESAS開発ソフト DesignSprk Mechanical、Kicad | 足立法 |
| HF26 | hound(ハウンド) 山田 仰 京都大学機械研究会 | 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 / STmicro STM32F405 72[MHz] / 64[kB] / 64[kB] / 1000[kB] | LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 50[mAh] / adafruit CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / indoorairplane 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) / 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] / as5040 / 磁気式 / | 2輪 直径13mm 幅7mm 補助輪なし | 50x40x20[mm] 15[g] | eclipse cicada | 足立法 |
| HF27 | Rainy(English) Somsin Thongkraitat KMITL Robot Club | 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 / STmicro STM32F401RBT6 84[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 0[kB] | LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 800[mAh] / China CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / faulhaber A3950 無し | 赤外線センサ:6 [個] / SD5443 / / Photo transistor ジャイロセンサ:1 [個] / LY3100 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / faulhaber / 磁気式 / incremental encoder | 4輪 直径35mm 幅10mm 補助輪なし | 75x62x20[mm] 200[g] | Keil Solid work | 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x幅x高さ[mm] 重量[g] | 開発環境 | アルゴリズム |
|--------|--|--|---|---|---|--|-----------------------------------|-----------------------------|--|---|
| HX01 | こじまうす12(コジマウス トウウェルヴ) 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:3日 | ARM系 /STmicro STM32F411CEU6 32[MHz] /512[kB] /128[kB] /0[kB] | LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/20[mAh]/ FULLRIVER CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / 不明 DRV8836 (Texas Instruments) 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 / 加速度センサと同一 パッケージ エンコーダ:2 [個] / 自作 / 光学式 / 超コンパクト自作エンコーダ その他:1 [個] / 加速度センサ, INVENSENSE, ICM-20602 / ジャイ ロセンサと同一パッケージ | 2輪 直径12.5mm 幅3.5mm 補助輪なし | 68x38x12.5[mm] 5.5[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 |
| HX02 | Fantom(ファントム) 松井 祐樹 | 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:1週間 | ARM系 /STmicro STM32F411CEU6 40[MHz] /512[kB] /128[kB] /0[kB] | LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/70[mAh]/ Zippy CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / Didel MC34933 無し | 赤外線センサ:4 [個] / OPA265AD,LTR4206 / 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 / その他:1 [個] / MPU6500 / 加速度 センサ | 4輪 直径13mm 幅3.5mm 補助輪なし | 52x38x28[mm] 11.6[g] | GCC AutoCAD, KiCad | 足立法 |
| HX03 | Thunder_xs(English) Ang Yueh Yang Institute of Technical Education | メカ: / 電気: / ソフト: | / [MHz] / [kB] / [kB] / [kB] | / [セルor 本]/[V]/[mAh]/ / [セルor 本]/[V]/[mAh]/ | 0 [個] / 無し | | 0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし | xx[mm] [g] | | 未回答 |
| HX04 | Flash.tiny(English) Chan Wei Hao Institute of Technical Education | メカ:2 month /グループ の標準設計機体、キット、 その他 電気:2 month /プリント基 板 ソフト:2 month | ARM系 /STmicro STM32F103 64[MHz] /512[kB] /64[kB] /0[kB] | LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/100[mAh] /zippy CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / didel 無し | 赤外線センサ:6 [個] / vishay / tsal4400 / 距離センサ(反射光量を AD変換) / 940nm, 3mm dia. ジャイロセンサ:1 [個] / ly3200 / A D変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / ams / as5040 / 磁気式 / | 2輪 直径17.5mm 幅5.5mm 補助輪なし | 57.5x42x17.5[mm] 19.5[g] | Ride7 | priority and rules base |
| HX05 | Bolt.junior(English) Jeffrey Tan Jun He Institute of Technical Education | メカ:3 month /グループ の標準設計機体、キット、 その他 電気:2 month /プリント基 板 ソフト:2 month | ARM系 /STmicro stm32f103re 64[MHz] /512[kB] /64[kB] /0[kB] | LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/85[mAh]/ hobbyking CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / didel 無し | 赤外線センサ:6 [個] / sharp / 距離 センサ(反射光量をAD変換) / smd ジャイロセンサ:1 [個] / ly3200 / A D変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / as5145 / 磁気 式 / 1024 lines | 4輪 直径15.5mm 幅5mm 補助輪なし | 58x40x15.5[mm] 21[g] | Ride7 | flood |
| HX06 | Excel.mini-4a(English) Khiew Tzong Yong Institute of Technical Education | メカ:1 month /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:1 month | ARM系 /STmicro 411 84[MHz] /512[kB] /128[kB] /0[kB] | LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/100[mAh] /hobbyking CPU関係と共用 | DCモータ 4 [個] / didel DRV8836 無し | 赤外線センサ:4 [個] / Vishay/TEFT4300 / 距離センサ(反 射光量をAD変換) / 940nm/30deg ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / デジタル値出力型 / accelerometer and gyroscope エンコーダ:2 [個] / AS5040 / 磁気 式 / magnetic encoder diametric magnet | 4輪 直径12.5mm 幅3.5mm 補助輪なし | 56x36x12.5[mm] 18[g] | Keil AutoCAD /Solidwor ks/EAGL E | bellman 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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|---|---|---|---|--|---|-----------------------------------|------------------------------|--|-------------------------------------|
| HX07 | Mini Diu-Gow(English) Cai, Xin-Han/Hung, Jui-Hung Lunghwa University of Science and Technology | メカ: July, 2016 / オリジナル 設計機体 電気: July, 2016 / オリジナル プリント基板 ソフト: July, 2016 | RX系 / Renesas RX62T 25[MHz] / 256[kB] /16[kB] / 32[kB] | LiPo / 1 [セルor 本] / 3.7[V] / 70[mAh] / Hyperion CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / Pager Motor DRV8836 無し | 赤外線センサ: 8 [個] / Optek/OP265AD, LITEON/LTR- 4206 / 距離センサ(反射光量をAD 変換) / ジャイロセンサ: 2 [個] / STM/LY3200ALH, InvenSense/MPU6500 / AD変換し て取込む デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / MTL/MES-6- 125PST16C / 光学式 / | 4輪 直径12.4mm 幅3.5mm 補助輪なし | 5.35x3.8x12.4[mm] 14.5[g] | Renesas HEW SolidWork s/Altium Designer | time-based diagonal algorithm |
| HX08 | BWH(English) TJ Sang RT2 | 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 STM32F103CBT 72[MHz] / 0[kB] /20[kB] / 128[kB] | LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 80[mAh] / unknown CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / unknown A3950 無し | 赤外線センサ: 4 [個] / unknown / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / エンコーダ: 2 [個] / OMS-125-2T / 光学式 / | 2輪 直径16mm 幅3mm 補助輪なし | 60x41x20[mm] 25[g] | IAR OrCAD | 求心法 |
| HX09 | Ning6(English) Ng Beng Kiat Ngee Ann Poly | メカ: 2 mth / オリジナル設 計機体 電気: 2 mth / オリジナル プリント基板 ソフト: 3 mth | ARM系 / STmicro stmf4 64[MHz] / 512[kB] /128[kB] / 0[kB] | LiPo / 1 [セルor 本] / 4[V] / 70[mAh] / H obbyking CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / Chaoli DRV8836 無し | 赤外線センサ: 4 [個] / QEC112 / 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 / 3-axis gyro/3-axis accelerometer | 2輪 直径13mm 幅3mm 補助輪なし | 56x39x13[mm] 13[g] | Eclipse/G NU arm IronCad/ CadStar | Flood |
| HX10 | 紅蓮(グレン) 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ヶ月 / オリジナル プリント基板 ソフト: 3週間 | RX系 / Renesas RX631 100[MHz] /256[kB] / 64[kB] /32[kB] | LiPo / 1 [セルor 本] / 3.7[V] / 100[mAh] /hyperion CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / 不明 DCモータ 1 [個] / 不明 | 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] / mpu6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ: 2 [個] / AS5147P / 磁 気式 / | 4輪 直径13mm 幅3mm 補助輪なし | 63x38x25[mm] 17[g] | RENESAS 開発ソフト DSM | 足立法 |
| HX11 | 半錦参氏(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: 2週間 / オリジナル プリント基板 ソフト: 4ヶ月 | その他 / STmicro STM32 64[MHz] / 512[kB] /60[kB] / 0[kB] | LiPo / 1 [セルor 本] / 3.7[V] / 70[mAh] / hyperyon CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / didel 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: 1 [個] / ly3200 / A D変換して取込む / エンコーダ: 2 [個] / マイクロテック / 光学式 / | 2輪 直径14mm 幅4mm 補助輪なし | 60x40x13[mm] 14[g] | CoIDE Eagle | 求心法 |
| HX12 | 小天旋2verMTL(コテンセン バー ジョン ツー エムティエル) 平井 雅尊 アニキと愉快的仲間たち | メカ: 0.5ヵ月 / オリジナル 設計機体 電気: 0.5ヵ月 / オリジナル プリント基板 ソフト: 4年目 | ARM系 / STmicro STM32F103T8U6 64[MHz] / 128[kB] /20[kB] / 0[kB] | LiPo / 1 [セルor 本] / 3.7[V] / 70[mAh] / ハイベリオン CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / DIDEL MK06-4.5 東芝 TB6612 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) / 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] / マイクロテックラ ボラトリー MES-6-P / 光学式 / | 2輪 直径13mm 幅3mm 補助輪なし | 57x38x13[mm] 13.5[g] | Atollic TrueSTU DIO for ARM SolidWork s,Eagle | 足立法 |
| HX13 | ぷーちゃん号ぶち(プーチンゴウプチ) 鱒淵 祥司 アニキと愉快的仲間たち | メカ: 1ヵ月 / オリジナル設 計機体 電気: 1ヵ月 / オリジナル プリント基板 ソフト: 1ヵ月 | ARM系 / STmicro STM32F411 1~100[MHz] /512[kB] /128[kB] / 0[kB] | LiPo / 1 [セルor 本] / 3.7[V] / 20[mAh] / Full River CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / 不明 TI : DRV8836 無し | 赤外線センサ: 4 [個] / OPTEK : OP600A / 距離センサ(反射光量を AD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / INVENSENSE : ICM-20601 // 6軸 センサ。加速度センサ入り。 エンコーダ: 2 [個] / 新日本無線: NJL5901AR-1 / 光学式 / 自作。ホ イールのスリットを読む。 | 2輪 直径13.7mm 幅3.2mm 補助輪なし | 30x20x13.7[mm] 5[g] | GCC KiCad, SakraCad | 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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|--|--|---|--|---|---|---------------------------------|-----------------------------|---|---------------------|
| HX14 | ロボイソメ 3(ロボイソメ スリー) 畠山 和昭 銀座商店街 | メカ:0.5日 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1日 / ユニバーサル基板 ソフト: けっこうな時間 | H8系 / Renesas H8-3694F 20[MHz] / 32[kB] / 2[kB] / 0[kB] | LiPo / 3 [セルor本] / 11.1[V] / 360[mAh] / TAMAZO 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 サンケン電気 SLA7073MRT 無し | 可視光センサ:3 [個] / KODENSHI, ST-1KL3 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / 赤 | 2輪 直径15mm 幅6mm 補助輪なし | 100x70x100[mm] 290[g] | GCC | 足立法 |
| HX15 | Jade(ジェイド) 中島 瑞 電通大ロボメカ工房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:2年 | ARM系 / STmicro STM32F103CB 64[MHz] / 128[kB] / 20[kB] / 128[kB] | LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 100[mAh] / Hyperion CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / Didel 無し | 赤外線センサ:4 [個] / Honeywell SEP8705 / 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] / InvenSense MPU6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / Ams AS5145 / 磁気式 / | 4輪 直径16mm 幅3mm 補助輪なし | 55x40x20[mm] 20[g] | CoIDE KiCad | 足立法 |
| HX16 | Polaris(ポラリス) 横山 浩一郎 電気通信大学ロボメカ工房 | メカ:1週間 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2週間 / オリジナルプリント基板 ソフト:1ヶ月 | ARM系 / STmicro STM32F303CBT6 72[MHz] / 128[kB] / 40[kB] / 0[kB] | LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 130[mAh] / Indoor airplane CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / Indoor airplane DRV8833 無し | 赤外線センサ:4 [個] / 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] / MPU-9250 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS-5145 / 磁気式 / | 2輪 直径18mm 幅5mm 補助輪なし | 70x37x15[mm] 20[g] | CooCox Eagle | トレース コース記憶 なし |
| HX17 | Merces Beat(メルセス・ビート) 長野 恵典 電気通信大学ロボメカ工房 | 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 | RX系 / Renesas RX631 100[MHz] / 256[kB] / 64[kB] / 32[kB] | LiPo / 1 [セルor本] / 4.2[V] / 50[mAh] / ZIPPY CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / didel DRV8836 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: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3mm 補助輪なし | 40x40x15[mm] 10[g] | RENESAS 開発ソフト | 足立法 |
| HX18 | mm8a(エムエム エイト エー) 山下 伸逸 | メカ:2年 / オリジナル設計機体 電気:2年 / オリジナルプリント基板 ソフト:2年 | その他 / FPGA Xilinx Artix-7 オリジナル設計 32bit RISC CPU 60[MHz] / 16000[kB] / 128000[kB] / 1000000[kB] | LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 300[mAh] / 不明 aitendo CPU関係と共用 | 3相アウトランナー ブラシレスモーター 2 [個] / 自作しました DRV8839 x3 TI 無し | CCDセンサ:1 [個] / オムニビジョン OV5647 (Rasp-Pi camera のモジュール) / マウス前方を撮影し、画像処理で壁までの距離を計測 ジャイロセンサ:1 [個] / STmicro LSM330D / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / Honeywell SS39ET ホールセンサー / 自作モーターのローター磁石の磁界を検出 | 2輪 直径17mm 幅6mm 補助輪なし | 57x37x53[mm] 31[g] | GCC Autodesk Fusion360 Eagle-CAD | 足立法 |
| HX19 | 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:2016/01~ / オリジナル設計機体 電気:2016/01~ / オリジナルプリント基板 ソフト:2016/08~ | RX系 / Renesas RX631 96[MHz] / 2[kB] / 128[kB] / 32[kB] | LiPo / 1 [セルor本] / 3.7[V] / 150[mAh] / STL CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / MK06-4.5Ω TI DRV8337 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 / エンコーダ:2 [個] / ams AP5047P / 磁気式 / その他:1 [個] / AVAGO ADNS-7550 / 光学マウスセンサ 走行距離測定用 | 2輪 直径23.5mm 幅5mm 補助輪なし | 55x35x23.5[mm] 28[g] | RENESAS 開発ソフト VectorWorks CADLUS X | 検討中 |
| HX20 | DESTINY(ディスティニー) 吉川 大貴 東京理科大学 Mice | メカ:1ヵ月 / オリジナル設計機体 電気:1ヵ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:1ヵ月 | RX系 / Renesas R5F5631PDDFL 100[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 32[kB] | LiPo / 1 [セルor本] / 3.4[V] / 70[mAh] / Media Craft CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / FAULHABER TB6612FNG 無し | 赤外線センサ:4 [個] / コーデンシ、ST-1KL3A / 距離センサ (反射光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER、PA2-50 / 光学式 / | 2輪 直径15mm 幅3.5mm 補助輪なし | 60x37x20[mm] 25[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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|---|---|--|--|---|--|-----------------------------------|-----------------------------|--|------------------------|
| HX21 | 鯉住(コイズミ) 小泉 太嘉志 東京理科大学 Mice | 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 /STmicro STM32F405RG 168[MHz] /1024[kB] /192[kB] /4[kB] | LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/240[mAh] /ZIPPY CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / mk06-4.5 DDRv8833 無し | 赤外線センサ:5 [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] / MPU6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5147P / 磁 気式 / | 2輪 直径15mm 幅3.5mm 補助輪なし | 58x39x20[mm] 20[g] | Sytem Workbenc h for STM32 Eagle | 足立法 |
| HX22 | タニタンv2.0H(タニタンバージョン ニーテンゼロエイチ) 谷口 野歩 東京理科大学 Mice | メカ:5ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:5ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:5ヶ月 | ARM系 /STmicro STM32F405RG 168[MHz] /1024[kB] /196[kB] /0[kB] | LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/70[mAh]/ HYPERION CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / 不明 Texas Instruments DRV8838 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] / LSM6DS3TR / 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4mm 補助輪なし | 47x37x15[mm] 15.5[g] | GCC | 足立法 |
| HX23 | Snitch(スニッチ) 渡邊 優介 東京理科大学 Mice | メカ:4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 RX631 100[MHz] /512[kB] /64[kB] /32[kB] | LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/70[mAh]/ R/Cネットショップ ロ ピン CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / ジャンクモータ drv8833, 無し | 赤外線センサ:4 [個] / SEP8705 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 可視光センサ: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] / MPU-9250 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5147P / 磁 気式 / | 4輪 直径11mm 幅3mm 補助輪なし | 46x32x12[mm] 12[g] | RENESAS 開発ソフト DSmechanical | 足立法 |
| HX24 | Dragoon(ドラグーン) 依田 克雄 Mice Busters | 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:3か月 | RX系 /Renesas RX62T 100[MHz] /32[kB] /16[kB] /16[kB] | LiPo/ 1 [セルor 本]/4.2[V]/50[mAh]/ hyperion LiPo/ 1 [セルor 本]/4.2[V]/50[mAh]/ hyperion | DCモータ 2 [個] / 不明 DRV8838 無し | 赤外線センサ:4 [個] / SEP8705 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:2 [個] / MPU6000 / デジタル値出力型 / 加速度センサ 内臓 エンコーダ:2 [個] / AS5145B / 磁 気式 / | 4輪 直径12.8mm 幅3.5mm 補助輪なし | 58x38.5x13[mm] 12.8[g] | RENESAS 開発ソフト Fusion360 、鍋 CAD、 EAGLE | 足立法 |
| HX25 | Sylphy(シルフィ) 古川 大貴 Mice Busters | 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 RX631 96[MHz] /512[kB] /64[kB] /1000[kB] | LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/120[mAh] /ハイペリオン CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / DIDEL DCモータ 1 [個] / DIDEL | 赤外線センサ:6 [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] / MPU-6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5147P / 磁 気式 / | 2輪 直径12mm 幅3.5mm 補助輪なし | 55x37x22[mm] 20[g] | RENESAS 開発ソフト | 足立法 |
| HX26 | ツルマイン3(ツルマインサン) 照井 憲 Mice Busters | メカ: / 電気: / ソフト: | / [MHz] / [kB] / [kB] / [kB] | / [セルor 本]/[V]/[mAh]/ / [セルor 本]/[V]/[mAh]/ | 0 [個] / 無し | | 0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし | xx[mm] [g] | | 未回答 |
| HX27 | ExtralCE3(エクストラアイススリー) 飯田 一輝 からくり工房A:Mac | メカ:2か月半 /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:3年 | RX系 /Renesas R5F5631PDDFL 48[MHz] /512[kB] /64[kB] /32[kB] | LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/30[mAh]/ FullRiver CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / Didel DRV8836 無し | 赤外線センサ:4 [個] / SEP8705- 003, 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-20608-G / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / GP2S60 / 光学 式 / | 2輪 直径13mm 幅3mm 補助輪なし | 50x32x13[mm] 5.2[g] | RENESAS 開発ソフト KiCad, Microsoft Visio, Design Spark Mechanic al | 求心法と足 立法のハイ ブリッド |

| 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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|---|---|---|---|---|--|----------------------------------|-----------------------------|---|--------|
| HX28 | TIT(チット) 高橋 幸広 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:6か月 | RX系 /Renesas RX62T 10[MHz] /128[kB] /128[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] / マクソン 無し | 赤外線センサ:4 [個] / 東芝 / 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5mm 補助輪なし | 70x65x40[mm] 80[g] | RENESAS 開発ソフト | 足立法 |
| HX29 | にっく(ニック) 渋谷 宇 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:6か月 | RX系 /Renesas RX62T 10[MHz] /128[kB] /128[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] / マクソン 無し | 赤外線センサ:4 [個] / 東芝 / 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5mm 補助輪なし | 70x65x40[mm] 80[g] | RENESAS 開発ソフト | 足立法 |
| HX30 | BM-02改(ビーエムゼロツーカイ) 西崎 伸吾 厚木ロボット研究会 | メカ:1年 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月 /オリジナルプリント基板 | RX系 /Renesas RX111 32[MHz] /128[kB] /16[kB] /8[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 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40mm 幅3mm 補助輪なし | 60x60x70[mm] 200[g] | RENESAS 開発ソフト | 足立法 |
| HX31 | ST-Mouse P(エスティーマウス) 山口 亨一 埼玉県立新座総合技術高等学校 | メカ:1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:6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]]/Hyperion CPU関係と共用 | ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタ ルモータ株式会社 TB6608FNG 無し | 赤外線センサ:3 [個] / 光電子 ST- 1KL3 / 距離センサ(反射光量をAD 変換) / | 2輪 直径25.5mm 幅48mm 補助輪なし | 80x55x75[mm] 206[g] | RENESAS 開発ソフト 鍋CAD | 左手法 |
| HX32 | たつまきDC(タツマキディーシー) 玉木 敬也 東京工芸大学からくり工房 | 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:1か月 | SH系 /Renesas SH7125f 50[MHz] /128[kB] /8[kB] /0[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/250[mAh]]/tahmazo CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / maxon 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) / | 2輪 直径20mm 幅5mm 補助輪なし | 61x47x48[mm] 101[g] | RENESAS 開発ソフト | 足立法 |
| HX33 | 川原2号(カワハラニゴウ) 川原 暉弘 東京工芸大学からくり工房 | 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 | H8系 /Renesas 3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /32[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 moter 無し | 可視光センサ:3 [個] / HLMP- EG08-X1000 / 距離センサ(反射光 量をAD変換) / | 2輪 直径15mm 幅5mm 補助輪なし | 84x65x85[mm] 90[g] | GCC | 足立法 |
| HX34 | 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] /0[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 無し | 赤外線センサ:3 [個] / ST-1KL3A / KODENSHI / 距離センサ(反射光量を AD変換) / | 2輪 直径26mm 幅7mm 補助輪なし | 100x65x80[mm] 290[g] | Best Technology 開発ソ フト | 足立法 |
| HX35 | 東北マウスうさぎ(トウホクマウスウ サギ) 小岩 良 ロボコンやっぺし | メカ: / 電気: / ソフト: | / [MHz] / [kB] / [kB] / [kB] | / [セルor 本]/[V]/[mAh]/ / [セルor 本]/[V]/[mAh]/ | 0 [個] / 無し | | 0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし | xx[mm] [g] | | 未回答 |
| HX36 | 東北マウス朱鷺(トウホクマウス トキ) 菅原 昌弥 ロボコンやっぺし | 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:3か月 | RX系 /Renesas R5F5631MCDFL 96[MHz] /256[kB] /64[kB] /32[kB] | LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/130[mAh]]/インドアエアプレーン CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / MK06-4.5 TexasInstruments DRV8836 無し | 赤外線センサ:4 [個] / 発光: TSAL4400、受光: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] / AS5055A / 磁 気式 / | 2輪 直径17mm 幅3mm 補助輪なし | 57x36x15[mm] 22[g] | RENESAS 開発ソフト 鍋CAD、 123D Design、 KiCad | 足立法 |
| HX37 | 東北マウス楓2016(トウホクマウス カエデ) 薬師川 楓 ロボコンやっぺし | 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:2 | RX系 /Renesas RX631 96[MHz] /256[kB] /64[kB] /32[kB] | LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/70[mAh]/ インドアプレーン CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / DISEL DRV8836 無し | 赤外線センサ:4 [個] / 未定 / 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 / | 2輪 直径11mm 幅2mm 補助輪なし | 60x40x15[mm] 20[g] | RENESAS 開発ソフト solid works | 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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|---------|---|---|--|--|--|--|--------------------------------------|-----------------------------|--|---------------------------|
| シード・関西 | 翠嵐(スイラン) 宇都宮 正和 | 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年 | RX系 /Renesas RX62T 96[MHz] /256[kB] /16[kB] /32[kB] | LiPo/ 1 [セルor本]/3.7[V]/100[mAh] /hyperion CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / 不明 DCモータ 1 [個] / 不明 | 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] / InvenSense:MPU-6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / Ams:AS5145B / 磁気式 / | 4輪 直径13.3mm 幅3mm 補助輪なし | 63x38x23[mm] 20.6[g] | RENESAS 開発ソフト JW-CAD PCBE | 全面探索 |
| シード・金沢 | ロング15号機(ロングジュウゴゴウキ) 小峰 直樹 個人 | メカ:0か月 /オリジナル設計機体 電気:0か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:7か月 | RX系 /Renesas RX621 96[MHz] /512[kB] /96[kB] /32[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] / DIDEL A3906 無し | 赤外線センサ:4 [個] / RPR-220(横壁), LTR-4206E(前壁) / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ISZ-650 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / MTL MES-6-500PC / 光学式 / | 2輪 直径 13.55mm 幅4mm 補助輪なし | 43x34x17[mm] 16[g] | RENESAS 開発ソフト 機械 CAD:DraftSight、基板 CAD:Eagle | 足立法 |
| シード・東日本 | Que(キュー) 竹本 裕太 Mice Busters | 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 | RX系 /Renesas RX62T 96[MHz] /128[kB] /32[kB] /1024[kB] | LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/130[mAh] /Hyperion CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / 不明 DCモータ 1 [個] / DIDEL | 赤外線センサ:4 [個] / SFH4550 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 可視光センサ:4 [個] / TPS601 / ジャイロセンサ:1 [個] / ADXRS610 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / MES6-500 / 光学式 / | 2輪 直径15mm 幅4mm 補助輪なし | 61x41x28[mm] 35[g] | RENESAS 開発ソフト | 独自アルゴリズム |
| シード・東日本 | うむ夫。Jr.(ウムオジュニア) 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: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] /512[kB] /64[kB] /32[kB] | LiPo/ 1 [セルor本]/3.7[V]/70[mAh] /HYPERION CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / 千石電商 TB6612FNG 無し | 赤外線センサ:3 [個] / LITEN,LTR-4206 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense,MPU-6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / ams,AS5147 / 磁気式 / | 2輪 直径14.5mm 幅3.5mm 補助輪なし | 50x40x12[mm] 19.0[g] | RENESAS 開発ソフト | 足立法 |
| シード・東北 | こじまうす11(コジマウスイレブン) 小島 昌一 | 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:2週間 | ARM系 /STmicro STM32F411CEU 32[MHz] /512[kB] /128[kB] /0[kB] | LiPo/ 1 [セルor本]/3.7[V]/20[mAh] /FULLRIVER CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / 不明 DRV8836 (Texas Instruments) 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-20608 / デジタル値出力型 / 加速度センサと同一パッケージ エンコーダ:2 [個] / 自作 / 光学式 / 超コンパクト自作エンコーダ その他:1 [個] / 加速度センサ, INVENSENSE, ICM-20608 / ジャイロセンサと同一パッケージ | 2輪 直径12.5mm 幅3.5mm 補助輪なし | 68x38x12.5[mm] 5.5[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 |
| シード・東北 | 東北マウス赫(トウホクマウスカク) 菅原 昌弥 ロボコンやっぺし | メカ:4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:1年 | RX系 /Renesas R5F56218BDFP 96[MHz] /512[kB] /96[kB] /32[kB] | LiPo/ 1 [セルor本]/3.7[V]/130[mAh] /インドアエアプレーン CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / インドアエアプレーン DRV8836 無し | 赤外線センサ:4 [個] / 発光側: SEP8705、受光側: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] / OMS-125-2T / 光学式 / | 2輪 直径16mm 幅3mm 補助輪なし | 63x40x20[mm] 25[g] | RENESAS 開発ソフト Kicad, 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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------------|---|---|---|--|---|--|-----------------------------------|-----------------------------|--|---------------------|
| シード・ 九州 | しゅべるま〜じゅにあ(シュベルマ ジュニア) 今井 康博 東京理科大学 Mice | 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] /512[kB] /64[kB] /32[kB] | LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/70[mAh]/ 未定 CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / 不明 drv8835 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 / | 4輪 直径13mm 幅3mm 補助輪なし | 50x37x15[mm] 14[g] | RENESAS 開発ソフト inventor,k icad,鍋 CAD | トレース コース記憶 あり |
| シード・ 中部 | 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]/100[mAh] /Hyperion CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / 不明 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] / STMicro LY3200ALH / AD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] | GCC | 足立法 |
| シード・ 北陸信 越 | Falter(フォーター) 落合 誠治 | メカ:半年 /オリジナル設 計機体 電気:半年 /オリジナルブ プリント基板 ソフト:2年 | RX系 /Renesas RX62T 96[MHz] /256[kB] /16[kB] /32[kB] | LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/100[mAh] /turnigy CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / DIDEL TB6612FNG 無し | 赤外線センサ:4 [個] / LBRI27 / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / LY3200 / A D変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / MES6P500 / 光 学式 / | 2輪 直径16mm 幅2mm 補助輪なし | 60x50x16[mm] 18[g] | RENESAS 開発ソフト EAGLE | 足立法 |
| シード・ 北陸信 越 | シリウスRev.1.1(シリウス リビジョ ン イッテンイチ) 中瀬 優 Mice OB | 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:3年 | RX系 /Renesas RX62T 100[MHz] /128[kB] /16[kB] /32[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/70[mAh]/ Zippy CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / 中華モーター 無し | 赤外線センサ:4 [個] / QSC112 / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / LY3200 / A D変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / AS5145B / 磁 気式 / | 4輪 直径15mm 幅3mm 補助輪なし | 50x36x15[mm] 15[g] | RENESAS 開発ソフト | 足立法 |
| シード学 生 | 雷光(ライコウ) 高柳 智 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ヶ月 /オリジナル プリント基板 ソフト:3ヶ月 | RX系 /Renesas R5F5631PDDFL 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 | DCモータ 2 [個] / DIDEL DRV8836 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) / 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] / AS5047 / 磁気 式 / | 4輪 直径12.7mm 幅3mm 補助輪なし | 62x36x12.7[mm] 13.5[g] | RENESAS 開発ソフト pcbe | 足立法 |
| シード学 生 | Thrush(スラッシュ) 岸本 匠 福井大学 からくり工房I.Sys | メカ:5ヶ月 /オリジナル設 計機体 電気:5ヶ月 /オリジナル プリント基板 ソフト:5ヶ月 | RX系 /Renesas RX631 50[MHz] /512[kB] /64[kB] /32[kB] | LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/70[mAh]/ 不明 ZIPPY CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / didel DRV8836 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 / | 4輪 直径12.7mm 幅3.5mm 補助輪なし | 62x38x12.7[mm] 11.5[g] | RENESAS 開発ソフト DesignSp ark Mechanic al, 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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|--|--|--|---|---|---|---------------------------------|-----------------------------|-----------------------------|---------------------|
| CF001 | びこまじん(ピコマジン) 阿部 浩之 明星大学山崎研究室 | 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 | RX系 /Renesas RX631 96[MHz] /256[kB] /64[kB] /32[kB] | LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1000[mAh] h]/TURNIGY CPU関係と共用 | ステッピングモータ 2 [個] / ミネベア 無し | 赤外線センサ:4 [個] / コーデ ンシ製、フォトランジスタ 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] | RENESAS 開発ソフト | 足立法 |
| CF002 | ピコ(ピコ) 河村 理聡 明星大学山崎研究室 | 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 | RX系 /Renesas RX631 96[MHz] /256[kB] /64[kB] /32[kB] | LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1000[mAh] h]/TURNIGY CPU関係と共用 | ステッピングモータ 2 [個] / ミネベア 無し | 赤外線センサ:4 [個] / コーデ ンシ製、フォトランジスタ 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] | RENESAS 開発ソフト | 足立法 |
| CF003 | アカツキ(アカツキ) 小久保 暁人 明星大学山崎研究室 | 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 | RX系 /Renesas RX631 96[MHz] /256[kB] /64[kB] /32[kB] | LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1000[mAh] h]/TURNIGY CPU関係と共用 | ステッピングモータ 2 [個] / ミネベア 無し | 赤外線センサ:4 [個] / コーデ ンシ製、フォトランジスタ 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] | RENESAS 開発ソフト | 足立法 |
| CF004 | おはぎ号(オハギゴウ) 萩原 颯人 明星大学山崎研究室 | 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 | RX系 /Renesas RX631 96[MHz] /256[kB] /64[kB] /32[kB] | LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1000[mAh] h]/TURNIGY CPU関係と共用 | ステッピングモータ 2 [個] / ミネベア 無し | 赤外線センサ:4 [個] / コーデ ンシ製、フォトランジスタ 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] | RENESAS 開発ソフト | 足立法 |
| CF005 | のりのり(ノリノリ) 櫻本 浩教 明星大学山崎研究室 | 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 | SH系 /Renesas SH/Tiny SH7125 48[MHz] /128[kB] /8[kB] /0[kB] | LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1000[mAh] h]/Tahmazo CPU関係と共用 | ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタ ルモーター 無し | 赤外線センサ:4 [個] / フォトランジ スタ(コーデンス製) / 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] 460[g] | RENESAS 開発ソフト | 足立法 |
| CF006 | ロボ1号(ロボイチゴウ) 山本 健一 明星大学飯島研究室 | 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:1か月 | RX系 /Renesas RX63N 96[MHz] /1000[kB] /128[kB] /1000000[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/120[mAh] /HYPERION t CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / Faulhaber Faulhaber IE2- 1024 1024 無し | 赤外線センサ:4 [個] / コーデ ンシ ST-1KL3A、Kingbright L-1513URC- E / 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 | 75x65x55[mm] 150[g] | RENESAS 開発ソフト | 左手法 |
| CF007 | ゾック(ゾック) 須崎 惇 明星大学飯島研究室 | 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 /プリント基板 ソフト:6か月 | RX系 /Renesas RX621 100[MHz] /128[kB] /2[kB] /0[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] / MAXMOTOR 無し | 可視光センサ:8 [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25mm 幅8mm 補助輪なし | 70x50x70[mm] 150[g] | 秋月開発 ソフト | 左手法 |
| CF008 | AXIA(アクシア) 益子 泰博 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 /オリジナル プリント基板 | ARM系 /STmicro STM32F103RET6 40[MHz] /512[kB] /64[kB] /512[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 無し | 可視光センサ:4 [個] / TEPT4400 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / | 2輪 直径36mm 幅5mm 補助輪なし | 105x95x100[mm] 350[g] | Eclipse | 左手法 |
| CF009 | ミーンバルト(ミーンバルト) 笠井 信宏 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:4ヶ月 | ARM系 /STmicro stm32f103ret6 72[MHz] /512[kB] /64512[kB] /512[kB] | LiPo/ 3 [セルor 本]/12[V]/550[mAh]/ ハイペリオン 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 無し | 可視光センサ:4 [個] / OS5RPM5111ATU / 距離センサ(反 射光量をAD変換) / 赤 | 2輪 直径44mm 幅7.5mm 補助輪なし | 120x51x70[mm] 750[g] | GCC Autodesk Inventor | トレース コース記憶 あり |
| CF010 | TCF-1(ティーシーエフイチ) 高取 大樹 芝浦工業大学SRDC | メカ:6ヶ月 /オリジナル設 計機体 電気:9ヶ月 /オリジナル プリント基板 ソフト:9ヶ月 | ARM系 /STmicro STM32F103RET6 64[MHz] /512[kB] /64[kB] /0[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 ルモーター 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 | 125x96x75[mm] 550[g] | Eclipse | 左手法 |
| CF011 | K-MOUSE TYPE Y(ケーマウス タ イプワイ) 佐藤 康太 芝浦工業大学SRDC | メカ: / 電気: / ソフト: | / [MHz] / [kB] / [kB] / [kB] | / [セルor 本]/ [V]/ [mAh]/ / [セルor 本]/ [V]/ [mAh]/ | 0 [個] / 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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|--|--|--|--|--|---|---------------------------------|-----------------------------|--|---------------------|
| CF012 | キーコン(キーコン) 市原 海渡 芝浦工業大学SRDC | メカ:2か月 / グループの 標準設計機体、キット、その他 電気:6か月 / オリジナル プリント基板 ソフト:3か月 | ARM系 / STmicro STM32F103RET6 64[MHz] / 512[kB] /64[kB] / 0[kB] | LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 550[mAh]] / ハイペリオン CPU関係と共用 | ステッピングモータ 2 [個] / 日本電産 サーボ VEXTA EIC4311 5913 無し | 可視光センサ:4 [個] / コーデンス、 ST-1KL3A / 距離センサ(反射光 量をAD変換) / 赤色 ジャイロセンサ:1 [個] / L3GD20 / デジタル値出力型 / | 2輪 直径48mm 幅7.5mm 補助輪なし | 131x97x99[mm] 555[g] | Eclipse LUNA Autodesk Inventor Professional 2016,Eagl | 足立法 |
| CF013 | メイズランナー(メイズランナー) 石沢 幹生 芝浦工業大学SRDC | メカ:5日 / グループの標 準設計機体、キット、その他 電気:10ヶ月 / プリント基 板 | ARM系 / STmicro STM32F103RE 72[MHz] / 512[kB] /64[kB] / 0[kB] | LiPo / 3 [セルor 本] / 11.4[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 ルモーター SLA7078MRT 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44mm 幅7mm 補助輪なし | 128x78x110[mm] 530[g] | Eclipse | 左手法 |
| CF014 | 夢見る機械(ユメミルキカイ) 前村 凌佑 芝浦工業大学SRDC | 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 | ARM系 / STマイク ロ STM32F103RET6 72[MHz] / 512[kB] /64[kB] / 512[kB] | LiPo / 3 [セルor 本] / 12[V] / 850[mAh] / ハイペリオン 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 sla7073 無し | 可視光センサ:4 [個] / OS5RPM5111A-TU / 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 | 70x62x80[mm] 260[g] | Eclipse | 左手法 |
| CF015 | BKNBK(English) 御子貝 真一 Team Pumpkin Pie | メカ:3ヶ月 / オリジナル設 計機体 電気:4日 / オリジナルプ リント基板 ソフト:2週間 | ARM系 / NXP LPC1768 96[MHz] / 0[kB] /32[kB] / 512[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 無し | 赤外線センサ:4 [個] / SHAPE,GP2Y0E02A / 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 | 100x92.7x67.3[mm] 696[g] | GCC Inventor EAGLE | トレース コース記憶 なし |
| CF016 | 鯛(イワシ) 山西 碧 Team Pumpkin Pie | メカ:6か月 / 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 | ARM系 / NXP LCP1768 96[MHz] / 0[kB] /32[kB] / 512[kB] | LiPo / 1 [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 sla7073 無し | 赤外線センサ:4 [個] / SHARP, GP 2Y0E02A / 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 | 90x90x94[mm] 793[g] | GCC Inventor, eagle | 左手法 |
| CF017 | big_mouth(ビッグマウス) 寺門 幸英 Team Pumpkin Pie | メカ:1年 / 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 / NXP LPC1768 96[MHz] / 0[kB] /32[kB] / 512[kB] | LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 450[mAh]] / hyperion LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 450[mAh]] / hyperion | ステッピングモータ 2 [個] / orientalmotor sla7073 無し | 赤外線センサ:6 [個] / SHAPE,GP2Y0E03 / デジタル値出 力距離センサ / | 2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし | 95x90x90[mm] 768[g] | GCC Inventor EAGLE | 左手法 |
| CF018 | 羊鼠(ヨウソ) 新渡 翔梧 Team Pumpkin Pie | メカ:3ヶ月 / オリジナル設 計機体 電気:6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 / NXP LPC1768 96[MHz] / 0[kB] /32[kB] / 512[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 サンケン-SLA7073 x2 無し | 赤外線センサ:4 [個] / Shape, GP2Y0E02A / デジタル値出力距 離センサ / | 2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし | 105x90x93[mm] 742[g] | GCC Inventor,E agle,テキ ストエ ディット(メ モ帳) | 左手法 |
| CF019 | パンプキン3号(パンプキンサンゴウ) 齊藤 俊 Team Pumpkin Pie | メカ:1.5カ月程 / オリジナル 設計機体 電気:0.5カ月程 / ユニ バーサル基板(オリジナル 設計) ソフト:2.5カ月程 | ARM系 / STmicro STM32F401RET6 84[MHz] / 512[kB] /96[kB] / 0[kB] | LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 1000[mA h] / Turnigy CPU関係と共用 | ステッピングモータ 2 [個] / 日本電産 サーボ SLA7073MPRT サン ケン電気 無し | 赤外線センサ:4 [個] / シャープ GP2Y0E02A / 距離センサ(PSDな ど反射光位置をAD変換) / | 2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし | 112x75x100[mm] 506[g] | GCC Autodesk Inventor Profesion al 2016 | 求心法 |
| CF020 | Have Gone(ハブゴーン) 山田 雅登 TeamPumpkinPie(TPP) | メカ: / 電気: / ソフト: | / [MHz] / [kB] / [kB] / [kB] | / [セルor 本] / [V] / [mAh] / / [セルor 本] / [V] / [mAh] / | 0 [個] / 無し | | 0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし | xx[mm] [g] | | 未回答 |
| CF021 | パトリア(パトリア) 吉澤 聖成 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 / キット、その他 | H8系 / Renesas 3694 20[MHz] / 0[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] / オリエンタ ルモーター a3984slp 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] 198.6[g] | GCC | 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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|---|---|--|--|--|---|-----------------------------------|-----------------------------|--|-------------------------|
| CF022 | マウス(マウス) 元林 樹 金沢高専ハンズオン部 | 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／キット、その他 | H8系 /Renesas 369 20[MHz] /0[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] / オリエンタ ルモーター a3984slp 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27.2mm 幅7.0mm 補助輪なし | 100x80x55[mm] 198.6[g] | GCC | 左手法 |
| CF023 | EXIT(エクシット) 出口 泰章 金沢高専ハンズオン部 | メカ:7か月／グループの 標準設計機体、キット、その他 電気:7か月／キット、その他 | H8系 /Renesas 3694 20[MHz] /0[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] / オリエンタ ルモーター a3984slp 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27.2mm 幅7.0mm 補助輪なし | 100x80x55[mm] 198.6[g] | GCC | 左手法 |
| CF024 | イレギュラー(イレギュラー) 谷内 優弥 金沢高専ハンズオン部 | メカ:3ヶ月／グループの標 準設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月／プリント基板 ソフト:2年 | H8系 /Renesas 3694 20[MHz] /0[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] / オリエンタ ルモーター 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 |
| CF025 | HCN(シアンカスイソ) 中野 天音 金沢高専ハンズオン部 | 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／キット、その他 | H8系 /Renesas 3694 20[MHz] /0[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] / オリエンタ ルモーター 無し | 赤外線センサ:4 [個] / SFH4550 / | 2輪 直径29mm 幅9mm 補助輪なし | 100x80x55[mm] 198.6[g] | GCC | 左手法 |
| CF026 | Ryu(リュウ) 東中 建都 金沢高専ハンズオン部 | メカ:7ヶ月／グループの標 準設計機体、キット、その他 電気:7ヶ月／キット、その他 | H8系 /Renesas 3694 20[MHz] /0[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] / オリエンタ ルモーター a3984slp 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27.2mm 幅7.0mm 補助輪なし | 100x80x55[mm] 198.6[g] | GCC | 左手法 |
| CF027 | Mark17(マークセブンティーン) 廣原 隆司 金沢高専ハンズオン部 | メカ:1年7ヶ月／グループ の標準設計機体、キット、 その他 電気:1年7ヶ月／キット、 その他 ソフト:1年7ヶ月 | 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 ルモーター 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] 198.6[g] | GCC | 左手法 |
| CF028 | 即席マウス(ソクセキマウス) 鈴木 克幸 7日で作るシリウス | 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:2週間 | AVR系 /Atmel ATmega328p 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /1[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/250[mAh]]/Tahmazo CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / 不明 ROHM製 BD6111M 無し | 赤外線センサ:3 [個] / Vishay TCRT5000 / 距離センサ(反射光量 をAD変換) / その他:4 [個] / Melexis製 US188 1 / 磁気センサ | 3輪 直径24mm 幅11mm 補助輪なし | 100x70x30[mm] 130[g] | Arduino eahle | 左手法 |
| CF029 | ペントマウス(ペントマウス) 松本 直樹 7日で作るシリウス | メカ:1ヶ月／オリジナル設 計機体 電気:1ヶ月／プリント基板 ソフト:2週間 | AVR系 /Atmel ATmega328P 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /1[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/250[mAh]]/Tahmazo CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / 不明 ROHM製 BD6211F 無し | 赤外線センサ:3 [個] / Vishay TCRT5000 / 距離センサ(反射光量 をAD変換) / その他:4 [個] / Melexis製 US1881 / 磁気センサで回転検出 | 2輪 直径24mm 幅11mm 補助輪なし | 100x70x30[mm] 136[g] | vs codeに extension として Arduinoの IDEを追 加 | 左手法 |
| CF030 | 吉之助(ヨシノスケ) 村山 佑也 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] /0[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 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] | Best Technolo gy開発ソ フト | 拡張左手 法 |
| CF031 | ネッコ(ネッコ) 中村 賢也 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] /0[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(三洋電機 (株)) | 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] | Best Technolo gy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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|--|--|---|--|---|---|--|-----------------------------|--------------------------------------|------------------------|
| CF032 | Pony tail(English) Thanapoom Pumee KMITL Robot Club | 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 | AVR系 / Atmel Atmega328 20[MHz] / 32[kB] /4[kB] / 4[kB] | LiPo / 2 [セルor 本] / 3.3[V] / 440[mAh] / China CPU関係と共用 | ステッピングモータ 2 [個] / China DRV8834 無し | 赤外線センサ: 6 [個] / SD5443 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / Photo Transistor | 4輪 直径35mm 幅10mm 4輪 直径35mm 幅10mm | 90x40x20[mm] 100[g] | Atmel Studio 7.0 Solid work | 左手法 |
| CF033 | Good_boy(English) Kim Geon Hee MAZE, DanKook.Univ, Korea | メカ: 1 year / オリジナル設計機体 電気: 1 year / ユニバーサル基板 (オリジナル設計) ソフト: 1 year | その他 / Texas Instruments tms320f2809 100[MHz] /20000[kB] /288[kB] /2,048[kB] | LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 200[mAh] / NANO TECH CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / maxon motor ths4222 無し | 赤外線センサ: 6 [個] / si-5312, sp-1kl / 距離センサ (反射光量をAD変換) / エンコーダ: 2 [個] / maxon motor / 磁気式 / 512 pulse | 2輪 直径20mm 幅10mm 2輪 直径22mm 幅10mm | 110x77.5x36[mm] 220[g] | source insight solidwork s | 求心法 |
| CF034 | RT-Leader(English) choi jun woo REMNANT LEADER SCHOOL | メカ: 1 year / グループの標準設計機体、キット、その他 電気: 1 year / プリント基板 | その他 / TI TMS320F2808 100[MHz] / 0[kB] /18[kB] / 64[kB] | LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 850[mAh] / unkown CPU関係と共用 | ステッピングモータ 2 [個] / oriental A3964 無し | 赤外線センサ: 4 [個] / unkown / 距離センサ (反射光量をAD変換) / | 2輪 直径27mm 幅10mm 補助輪なし | 110x80x27[mm] 150[g] | CC OrCAD | 求心法 |
| CF035 | leader lee(English) Lee Hyeon Min REMNANT LEADER SCHOOL | メカ: / 電気: / ソフト: | / [MHz] / [kB] / [kB] / [kB] | / [セルor 本] / [V] / [mAh] / / [セルor 本] / [V] / [mAh] / | 0 [個] / 無し | | 0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし | xx[mm] [g] | | 未回答 |
| CF036 | Mcqueen(English) Xue Le TJU(Tianjin University) | メカ: / 電気: / ソフト: | / [MHz] / [kB] / [kB] / [kB] | / [セルor 本] / [V] / [mAh] / / [セルor 本] / [V] / [mAh] / | 0 [個] / 無し | | 0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし | xx[mm] [g] | | 未回答 |
| CF037 | Podori(English) Chang Yoon Ho Tokyo Korean High School | メカ: 3 months / グループの標準設計機体、キット、その他 電気: 3 months / ユニバーサル基板 ソフト: 3 months | AVR系 / Atmel ATmega328P 16[MHz] / 32[kB] /2[kB] / 1[kB] | LiPo / 1 [セルor 本] / 3.7[V] / 180[mAh] / Kyosho LiPo / 1 [セルor 本] / 3.7[V] / 180[mAh] / Kyosho | DCモータ 2 [個] / Tamaya DRV8835 Texas Instruments 無し | 赤外線センサ: 6 [個] / Custom designed / デジタル値出力距離センサ / エンコーダ: 2 [個] / Sparkfun / 光学式 / | 2輪 直径24mm 幅8mm 補助輪なし | 100x80x25[mm] 140[g] | Aduino IDE/C | Flood fill |
| CF038 | RDET 1(English) Kim Yon Jae Tokyo Korean High School | メカ: 3 months / グループの標準設計機体、キット、その他 電気: 3 months / ユニバーサル基板 ソフト: 3 months | AVR系 / Atmel ATmega328P 16[MHz] / 32[kB] /2[kB] / 1[kB] | LiPo / 1 [セルor 本] / 3.7[V] / 180[mAh] / Kyosho LiPo / 1 [セルor 本] / 3.7[V] / 180[mAh] / Kyosho | DCモータ 2 [個] / Tamiya DRV8835 Texas Instruments 無し | 赤外線センサ: 6 [個] / PARA LIGHT ELECTRONICS CO., LTD. / 距離センサ (反射光量をAD変換) / エンコーダ: 2 [個] / Custom Designed / 光学式 / | 4輪 直径24mm 幅8mm 補助輪なし | 105x95x25[mm] 150[g] | C/Arduin o IDE | Modified Flood fill |
| CF039 | Pimelodia(ピメロディア) 福井 尚脚 立命館ロボット技術研究会 | メカ: 8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ヶ月 | ARM系 / STmicro STM32F405RG7 168[MHz] /1000[kB] /192[kB] / 0[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] / FAULHABER TB6612FNG 無し | 赤外線センサ: 6 [個] / TSL262R-LF / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ: 1 [個] / MPU9500 / AD変換して取込む / エンコーダ: 2 [個] / IEH2-512 / / | 2輪 直径24.5mm 幅8.5mm 補助輪なし | 95x74x22.5[mm] 100[g] | GCC Fusion360 | 足立法 |
| CF040 | KY * 2(ダブルケーワイ) 木村 一世 立命館ロボット技術研究会 | メカ: 1ヶ月 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気: 1ヶ月 / キット、その他 | RX系 / Renesas R5F5631MDDFM 96[MHz] / 256[kB] /64[kB] / 32[kB] | LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 1000[mAh] / アールティ / RT CPU関係と共用 | ステッピングモータ 2 [個] / Minebea 無し | 赤外線センサ: 4 [個] / コーデンス / 距離センサ (反射光量をAD変換) / | 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 |
| CF041 | スマウス(スマウス) 須磨 勇太 京都コンピュータ学院洛北校制御通信部 | 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: 1年6ヶ月 | H8系 / Renesas 3 694 20[MHz] / 32[kB] /2[kB] / 32[kB] | NiMH / 8 [セルor 本] / 12[V] / 900[mAh] / ソニー CPU関係と共用 | ステッピングモータ 2 [個] / 不明 sanken SLA7052M 無し | 可視光センサ: 4 [個] / tps601a / 距離センサ (反射光量をAD変換) / | 2輪 直径52mm 幅5mm 補助輪なし | 147x142x70[mm] 900[g] | GCC | 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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|---|--|---|--|---|--|-------------------------------------|-----------------------------|----------------------|--------|
| CF042 | Forerunner NEO2(フォアランナーネオツー) 栗原 浩輔 向上高等学校 情報研究部 | 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／ユニバーサル基板 | H8系 /Renesas H8/3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[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 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53mm 幅7mm 補助輪なし | 80x87x100[mm] 667[g] | Best Technology開発ソフト | 足立法 |
| CF043 | パイソン・ハット(パイソン・ハット) 高 竜之輔 向上高等学校 情報研究部 | 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／ユニバーサル基板 | H8系 /Renesas H8/3694F 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /0[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 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53mm 幅7mm 補助輪なし | 80x87x100[mm] 667[g] | Best Technology開発ソフト | 足立法 |
| CF044 | カジリアッチ(カジリアッチ) 湯川 桃寧 埼玉県立新座総合技術高等学校 | メカ:一ヶ月／グループの標準設計機体、キット、その他 電気:二ヶ月／ユニバーサル基板 | 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株式会社 東芝 TB6608 | 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25.6mm 幅3.5mm 補助輪なし | 100x65x58[mm] 230[g] | RENESAS 開発ソフト | 足立法 |
| CF045 | JunkRat(ジャンクラット) 米村 匠 埼玉県立新座総合技術高等学校 | メカ:2か月／グループの標準設計機体、キット、その他 電気:2か月／ユニバーサル基板 | 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株式会社 TOSHIBA TB6608 | 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25.77mm 幅3.5mm 補助輪なし | 100x55x56[mm] 226[g] | RENESAS 開発ソフト | 足立法 |
| CF046 | 魔剤1号(マザインゴウ) 稲見 遼 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:1ヶ月／ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:1ヶ月 | PIC系 /MICROCHIP dsPIC30F4013 40[MHz] /48[kB] /2[kB] /1[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 無し | 赤外線センサ:2 [個] / PRP-220 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 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52.00mm 幅8.01mm 補助輪なし | 105x113x90[mm] 700[g] | MPLABX | 左手法 |
| CF047 | 第二回けんずいし(ダイニカイケンズイン) 高崎 晴也 渋谷教育学園幕張高等学校物理部 | 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(オリジナル設計) | PIC系 /MICROCHIP dsPIC30F4013 40[MHz] /48[kB] /2[kB] /1[kB] | LiPo/ 3 [セルor本]/11.1[V]/2000[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ー SLA7073MRT 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) / 青色光でがんばります | 2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし | 120x100x120[mm] 800[g] | MPLAB X なし | 左手法 |
| CF048 | tMouse2(ティーマウスツー) 竹内 聖 渋谷教育学園幕張中学校電気部 | メカ:4日／オリジナル設計機体 電気:10日／ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:3か月 | SH系 /Renesas SH7125 12.5[MHz] /128[kB] /8[kB] /0[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 SLA7073MPRT 無し | 可視光センサ:4 [個] / コーデンシ、ST-1KL3A.4 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤色 | 2輪 直径51mm 幅5mm 補助輪なし | 115x95x100[mm] 835[g] | RENESAS 開発ソフト | 足立法 |
| CF049 | ラビリス(ラビリス) ズーリッチ 和樹 早稲田大学マイクロマウスクラブ | メカ: / 電気: / ソフト: | / [MHz] / [kB] / [kB] / [kB] | / [セルor本] / [V] / [mAh] / / [セルor本] / [V] / [mAh] / | / 0 [個] / 無し | | 0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし | xx[mm] [g] | | 未回答 |
| CF050 | 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: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 | ARM系 /STmicro STM32F303K8T6 72[MHz] /64[kB] /16[kB] /0[kB] | LiFe/ 9 [セルor本]/10.8[V]/800[mAh] /KONDO CPU関係と共用 | ステッピングモータ 2 [個] / Oriental Motor SLA7078MRT 無し | 赤外線センサ:4 [個] / PARA Light / 距離センサ(反射光量をAD変換) / | 2輪 直径50mm 幅9mm 補助輪なし | 100x95x100[mm] 770[g] | mbed online compiler | 足立法 |
| CF051 | JackMouse(ジャック) 佐藤 充希 早稲田大学マイクロマウスクラブ | メカ: / 電気: / ソフト: | ARM系 /NXP LPC1114FBD48/302 48[MHz] /32[kB] /8[kB] /0[kB] | NiMH/ 12 [セルor本]/14.4[V]/10800[mAh] /ゴールドンパワー 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 / サンケン SLA7078MPRT | 赤外線センサ:4 [個] / OptoSupply, OSI5FU5111C-VW / 距離センサ(反射光量をAD変換) / | 2輪 直径56mm 幅9mm 補助輪なし | 130x90x90[mm] 750[g] | LPC Xpresso | 足立法 |
| CF052 | SK-3110(エスケーサンゼンヒャクジュウ) 斎藤 喬介 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／ユニバーサル基板 ソフト:3ヶ月 | ARM系 /NXP LPC1114FBD48/302 48[MHz] /32[kB] /8[kB] /0[kB] | NiMH/ 12 [セルor本]/14.4[V]/10800[mAh] /ゴールドンパワー 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 サンケン電気株式会社 SLA7078MPRT | 赤外線センサ:4 [個] / OptoSupply, OSI5FU5111C-40 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / | 2輪 直径56mm 幅9mm 補助輪なし | 130x90x90[mm] 750[g] | LPC Xpresso 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 | 駆動輪／補助 輪 | サイズ 長さ×幅×高さ[mm] 重量[g] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|---|--|--|--|--|---|--|-----------------------------|-------------------------|---------------------|
| CF053 | Chui-Yo(チュイヨー) 斎藤 菜美子 早稲田大学マイクロマウスクラブ | 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:1か月 | ARM系 /STmicro LPC11768 96M[MHz] /0[kB] /64[kB] /512[kB] | NiMH/ 1 [セルor 本]/8.4[V]/250[mAh] /日本トラステクノロジ NiMH/ 4 [セルor 本]/4.8[V]/750[mAh] /パナソニック | ステッピングモータ 2 [個] / 不明 無し | 赤外線センサ:3 [個] / OSI5FU5111C-40 / 距離センサ(反 射光量をAD変換) / | 2輪 直径65mm 幅5mm 補助輪なし | 105x105x85[mm] 830[g] | mbed | トレース コース記憶 あり |
| CF054 | 鉄鼠式号(テツシゴウ) 小林 健人 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 | ARM系 /NXP LPC1114FBD48/3 02 48[MHz] /32[kB] /8[kB] /0[kB] | NiMH/ 12 [セルor 本]/14.4[V]/10800[m Ah]/ゴールデンパ ワー 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 SLA7078MPRT 無し | 赤外線センサ:4 [個] / OSI5FU5111C-40 / 距離センサ(反 射光量をAD変換) / | 2輪 直径56mm 幅9mm 補助輪なし | 130x90x90[mm] 750[g] | LPCxpres so EAGLE | 足立法 |
| CF055 | 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: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 /NXP LPC1114FBD48/3 02 48[MHz] /32[kB] /8[kB] /0[kB] | NiMH/ 12 [セルor 本]/14.4[V]/10800[m Ah]/ゴールデンパ ワー NiMH/ 12 [セルor 本]/14.4[V]/10800[m | ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタ ルモーター 無し | 赤外線センサ:4 [個] / OptoSupply,OSI5FU5111C-40 / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / | 2輪 直径56mm 幅9mm 補助輪なし | 130x90x90[mm] 750[g] | LPC Xpresso EAGLE | 足立法 |
| CF056 | maze(メイズ) 西澤 誠人 早稲田大学マイクロマウスクラブ | メカ:1年半 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1年半 /ユニバーサル基板 ソフト:1年半 | ARM系 /NXP LPC1114FBD48/3 02 48[MHz] /32[kB] /8[kB] /0[kB] | LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1300[mA h]/ゴールデンパワ ー 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 サンケン電気株式 会社 SLA7078MPRT | 赤外線センサ:4 [個] / OptoSupply, OSI5FU5111C-40 / 距離センサ(反 射光量をAD変換) / | 2輪 直径56mm 幅9mm 補助輪なし | 130x90x90[mm] 750[g] | LPC Xpresso EAGLE | 足立法 |
| CF057 | フェイディッピアス(フェイディッピアス) 青木 淳 早稲田大学マイクロマウスクラブ | メカ:不明 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:不明 /ユニバーサル基板 ソフト:不明 | ARM系 /NXP LPC1114FBD48/3 02 48[MHz] /32[kB] /8[kB] /0[kB] | NiMH/ 12 [セルor 本]/14.4[V]/10800[m Ah]/ゴールデンパ ワー 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 サンケン電気株式 会社 SLA7078MPRT | 赤外線センサ:4 [個] / OptoSupply, OSI5FU5111C-40 / 距離センサ(反 射光量をAD変換) / | 2輪 直径56mm 幅9mm 補助輪なし | 130x90x90[mm] 750[g] | LPC Xpresso EAGLE | トレース コース記憶 なし |
| CF058 | 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:3週間 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3週間 /ユニバーサル基板 ソフト:3週間 | ARM系 /NXP LPC1114FBD48/3 02 48[MHz] /32[kB] /8[kB] /0[kB] | NiMH/ 12 [セルor 本]/14.4[V]/10800[m Ah]/ゴールデンパ ワー 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 サンケン電気株式 会社 SLA7078MPRT | 赤外線センサ:4 [個] / OptoSupply, OSI5FU5111C-40 / 距離センサ (PSDなど反射光位置をAD変換) / | 2輪 直径56mm 幅9mm 補助輪なし | 130x90x90[mm] 750[g] | LPC Xpresso EAGLE | 足立法 |
| CF059 | メッギーマウス(メッギーマウス) 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:一か月 /プリント基板 | ARM系 /NXP LPC1104FBD48/3 02 48[MHz] /32[kB] /8[kB] /0[kB] | NiMH/ 12 [セルor 本]/14.4[V]/10800[m Ah]/ゴールデンパ ワー 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 SLA7078MPRT 無し | 可視光センサ:4 [個] / OptoSupply,OSR5MA5111A-VW / 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 | 130x90x145[mm] 980[g] | LPC Xpresso EAGLE | 足立法 |
| CF060 | MM01(エムエムゼロワン) 三枝 信淳 職業大 ロボット部 | メカ:2ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:0.5ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:6ヶ月 | ARM系 /STmicro F401RE 84[MHz] /512[kB] /96[kB] /0[kB] | LiPo/ 1 [セルor 本]/11.1[V]/2200[mA h]/Ω MATCHED CPU関係と共用 | ステッピングモータ 2 [個] / ST- 42BYG0506H 無し | 赤外線センサ:3 [個] / シャープ GP2Y0E03 / 距離センサ(PSDなど 反射光位置をAD変換) / | 2輪 直径60mm 幅11mm 2輪 直径11mm 幅11mm | 130x130x132[mm] 1200[g] | mbed | 求心法 |
| CF061 | MIZUHO(ミズホ) 井土 拓海 東京工業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:1ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:2ヶ月 | ARM系 /STmicro STM32F405 168[MHz] /1024[kB] /196[kB] /0[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/3.7[V]/120[mAh] /HYPERION CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / Faulhaber 無し | 赤外線センサ:2 [個] / SFH213FA + VSLY5850 / 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 IEH- 1024 / 磁気式 / | 2輪 直径22mm 幅10mm 補助輪なし | 85x85x40[mm] 80[g] | GCC 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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|---|--|--|---|---|---|---------------------------------|-----------------------------|--|---------------------|
| CF062 | P ³ (ピーキューブ) 横山 陽彦 東京工業大学ロボット技術研究会 | 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 STM32F405 168[MHz] /1000[kB] /192[kB] /0[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] / faulhaber 無し | 赤外線センサ:4 [個] / VSLY5850- ND SFH213FA / 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 | 80x74x20[mm] 90[g] | gcc kicad | トレース コース記憶 あり |
| CF063 | だんごろまうす(ダンゴロマウス) 岸波 華彦 東京工業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:1ヶ月 | ARM系 /STmicro STM32F405RG 168[MHz] /1000[kB] /192[kB] /0[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] / FAULHABER DRV8835 無し | 赤外線センサ:4 [個] / VSLY5850 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 可視光センサ: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] / IE2-1024 / 磁気 式 / | 2輪 直径22mm 幅8mm 補助輪なし | 100x75x30[mm] 80[g] | GCC Onshape, Kicad | 右手法 |
| CF064 | Willy(ウィリー) 小川 真史 東京工業大学ロボット技術研究会 | メカ: / 電気: / ソフト: | / [MHz] / [kB] / [kB] / [kB] | / [セルor 本]/[V]/[mAh]/ / [セルor 本]/[V]/[mAh]/ | 0 [個] / 無し | | 0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし | xx[mm] [g] | | 未回答 |
| CF065 | KERISE v1(ケリスブイワン) 大貫 棕太郎 東京工業大学ロボット技術研究会 | 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:2か月 | ARM系 /STmicro STM32F405RG 168[MHz] /1024[kB] /192[kB] /0[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] / FAULHABER DRV8835 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] / IE2-1024 / 磁気 式 / | 2輪 直径24mm 幅8mm 補助輪なし | 72x48x30[mm] 84[g] | gnu-arm- gcc, eclipse KiCad, OnShape | 足立法 |
| CF066 | サンシャイン1号(サンシャインイチ ゴウ) 佐藤 祐亮 法政大学電気研究会 | 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 /プリント基板 ソフト:2年 | RX系 /Renesas RX621 100[MHz] /512[kB] /96[kB] /32[kB] | LiPo/ 1 [セルor 本]/7.4[V]/450[mAh] /HYPERION CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / STLJapan TOSHIBA TB6549PG 無し | 赤外線センサ:4 [個] / S601A / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / LY3200 / A D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 | 120x74x64[mm] 191[g] | 秋月開発 ソフト KiCad 鍋 Cad8 | トレース コース記憶 なし |
| CF067 | デストロイヤー(デストロイヤー) 土屋 翔平 中国職業能力開発大学校 | メカ:3ヶ月間 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3ヶ月間 /キット、その他 ソフト:2ヶ月間 | ARM系 /ARM Cortex-A53 1200[MHz] /0[kB] /1000000[kB] /32000000[kB] | LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1600[mAh]/FULLYMAX CPU関係と共用 | ステッピングモータ 2 [個] / 日本電産 サーボ SLA7070MRT、サンケン電気 無し | 赤外線センサ:5 [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 | 120x90x15[mm] 730[g] | GCC AltiumDe signer、 DesignPr o | 足立法 |
| CF068 | EMR(イーエムアール) 池上 大貴 長野県工科短期大学校 | メカ: / 電気: / ソフト: | / [MHz] / [kB] / [kB] / [kB] | / [セルor 本]/[V]/[mAh]/ / [セルor 本]/[V]/[mAh]/ | 0 [個] / 無し | | 0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし | xx[mm] [g] | | 未回答 |
| CF069 | T-rum(ティーラム) 久宗 卓矢 | メカ:2か月 /オリジナル設計機体 電気:2か月 /キット、その他 ソフト:2か月 | RX系 /Renesas RX62T 96[MHz] /256[kB] /16[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 東芝 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) / ジャイロセンサ:1 [個] / ST 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] | RENESAS 開発ソフト solidwork s eagle | 左手法 |
| CF070 | SL(エスエル) 丸山 清嵩 電気通信大学ロボメカ工房 | 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 | RX系 /Renesas 220 32[MHz] /256[kB] /12[kB] /8[kB] | LiPo/ 4 [セルor 本]/14.8[V]/360[mAh] /Hyperion CPU関係と共用 | ステッピングモータ 2 [個] / オリエンタ ルモーター 無し | 可視光センサ:4 [個] / 忘れた / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / 特 にない | 2輪 直径44mm 幅7.5mm 補助輪なし | 140x80x80[mm] 500[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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|---|--|---|---|--|--|---------------------------------|--------------------------------|----------------------------------|---------------------|
| CF071 | alias(エイリアス) 山梨 浩輝 電気通信大学ロボメカ工房 | 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 | RX系 /Renesas RX220 32[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[kB] | LiPo/ 4 [セルor 本]/14.8[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 ルモーター SLA7073MPRT 無し | 可視光センサ:4 [個] / TPS601A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤色 | 2輪 直径52mm 幅7mm 補助輪なし | 120x90x75[mm] 700[g] | eagle | 足立法 |
| CF072 | arbeiten(アルバイテン) 所附 達幸 電気通信大学ロボメカ工房 | 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 /プリント基板 ソフト:6ヶ月 | RX系 /Renesas R 5F52206BDF M 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] / オリエンタ ルモーター 無し | 可視光センサ:4 [個] / TPS601A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤色 | 2輪 直径51mm 幅8mm 補助輪なし | 98x86x84[mm] 680[g] | RENESAS 開発ソフト Inventor | 足立法 |
| CF073 | limes140(リーメスイチヨンマルメス イチヨンマル) 川瀬 廣明 電気通信大学ロボメカ工房 | メカ:1ヶ月強 /グループ の標準設計機体、キット、 その他 電気:1ヶ月強 /プリント基 板 ソフト:1ヶ月 | RX系 /Renesas 2 20 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] / オリエンタ ルモーター 無し | 可視光センサ:4 [個] / コーデンシ製 フォトトランジスタST-1KL3A / 距離 センサ(反射光量をAD変換) / | 2輪 直径52mm 幅5mm 補助輪なし | 136x90x100[mm] 630[g] | RENESAS 開発ソフト | 足立法 |
| CF074 | BMK(ビーエムケー) 樋口 奎 電気通信大学ロボメカ工房 | 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 /ユニバーサ ル基板 | RX系 /Renesas 220 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] / オリエンタ ルモーター 無し | 可視光センサ:4 [個] / コーデンシ製 フォトトランジスタST-1KL3A / 距離 センサ(反射光量をAD変換) / | 2輪 直径52mm 幅5mm 補助輪なし | 120x90x100[mm] 660[g] | RENESAS 開発ソフト | 足立法 |
| CF075 | 若葉(ワカバ) 山田 諒太郎 電気通信大学ロボメカ工房 | 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 /プリント基板 ソフト:1年 | RX系 /Renesas RX220 32[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/14.8[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 ルモーター SLA7073MPRT 無し | 可視光センサ:2 [個] / TPS601A / 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 | 120x100x100[mm] 640[g] | RENESAS 開発ソフト eagle | 左手法 |
| CF076 | i ² (アイ スクエア) 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 /オリジナルプ リント基板 ソフト:不明 | SH系 /Renesas 0 0[MHz] /0[kB] /0[kB] /0[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/0[mAh]/0 CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / PH とりあえず不明 無し | 赤外線センサ:5 [個] / 0 / 距離セン サ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / 0 / AD変換 して取込む / エンコーダ:2 [個] / PH / 光学式 / | 2輪 直径0mm 幅0mm 補助輪なし | 0x0x0[mm] 0[g] | RENESAS 開発ソフト いろいろ | 足立法 |
| CF077 | これは美少女フィギュアである(コレ ハビショウジョフィギュアデアル) きゅんくん ロボット女子会 | 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 /キット、その他 | SH系 /Renesas SH7125 48[MHz] /128[kB] /8[kB] /0[kB] | LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1000[mA h]/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 サンケンSLA7070 無し | 可視光センサ:4 [個] / コーデンシ OptSupply / 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 Inventor | 足立法 |
| CF078 | ロボットの勉強用マウス(ロボットノ ベンキョウヨウマウス) 加藤 恵美 ロボット女子会 | 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 /キット、その他 | SH系 /Renesas SH7125 48[MHz] /128[kB] /8[kB] /0[kB] | LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1000[mA h]/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 サンケン SLA7070 無し | 可視光センサ:4 [個] / コーデンシ OptSupply / 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 使用して いません | 足立法 |
| CF079 | ちゅーちゅく②ちゅく②チュー (チューチュクチューチュクチュク チュクチュー) 太田 智美 | メカ: / 電気: / ソフト: | / [MHz] / [kB] / [kB] / [kB] | / [セルor 本]/[V]/[mAh]/ / [セルor 本]/[V]/[mAh]/ | 0 [個] / 無し | | 0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし | xx[mm] [g] | | 未回答 |
| CF080 | 酔いどれ1号(ヨイドレイチゴウ) 池澤 あやか ロボット女子会 | メカ: / 電気: / ソフト: | / [MHz] / [kB] / [kB] / [kB] | / [セルor 本]/[V]/[mAh]/ / [セルor 本]/[V]/[mAh]/ | 0 [個] / 無し | | 0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし | xx[mm] [g] | | 未回答 |
| CF081 | はさまうす(ハサマウス) 挟間 優佳 | 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:半年 | ARM系 /Broadcom BCM2387 1200[MHz] /0[kB] /1000000[kB] | LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1000[mA h]/株式会社アール ティ CPU関係と共用 | ステッピングモータ 2 [個] / MERCURY MOTOR SLA7070 無し | 赤外線センサ:4 [個] / コーデンシ、 ST-1KL3A / 距離センサ(反射光量 をAD変換) / | 2輪 直径48mm 幅6.7mm 補助輪なし | 130x100.2x81.2[mm] 741.2[g] | Python IDLE | 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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|---|---|--|--|---|---|-------------------------------|-----------------------------|-------------------------------------|---------------------|
| CF082 | β(ベータ) 伊藤 潤 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 / ユニバーサル 基板 | H8系 / Renesas 3694F 20[MHz] / 32[kB] /2[kB] / 0[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 SLA7073 無し | 可視光センサ:3 [個] / 発光:WZ- 000 受光:ST-1KL3 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / | 2輪 直径27mm 幅5mm 補助輪なし | 110x81x63[mm] 260[g] | Best Technolo gy開発ソ フト | 足立法 |
| CF083 | 山崎号(ヤマザキゴウ) 山崎 礼人 東京工芸大学からくり工房 | 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 | H8系 / Renesas 3694 20[MHz] / 32[kB] /2[kB] / 0[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 無し | 可視光センサ:3 [個] / 光電子 / / | 2輪 直径15mm 幅7mm 補助輪なし | 100x80x75[mm] 232[g] | Best Technolo gy開発ソ フト | 足立法 |
| CF084 | デブリ(デブリ) 小田 健 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 | H8系 / Renesas 3694F 20[MHz] / 32[kB] /2[kB] / 0[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 SLA7073 無し | 可視光センサ:3 [個] / 発光:wz- 000 受光:ST-1KL3 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / | 2輪 直径27mm 幅5mm 補助輪なし | 110x81x63[mm] 260[g] | Best Technolo gy開発ソ フト | 足立法 |
| CF085 | XM2C(エクスエムツーシー) 馬 躍航 東京工芸大学からくり工房 | メカ:一週間 / グループの 標準設計機体、キット、その他 電気:一週間 / ユニバー サル基板 | H8系 / Renesas H8/3694F 20[MHz] / 32[kB] /2[kB] / 32[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] / オリエンタ ルモーター 無し | 赤外線センサ:3 [個] / S2386-18L / 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 | 85x75x55[mm] 130[g] | GCC | 足立法 |
| CF086 | TETU-DC(テツ ディーシー) 福元 鉄平 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 / オリジナル プリント基板 | RX系 / Renesas RX62T / AADF M 96[MHz] / 256[kB] /16[kB] / 0[kB] | LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 250[mAh]] / Tahmazo CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / maxon motor TOSHIBA TB6612FNG 無し | 可視光センサ:4 [個] / KODENSHI ST-1KL3A / 距離センサ(反射光量 をAD変換) / | 2輪 直径26mm 幅5mm 補助輪なし | 80x66x40[mm] 84[g] | RENESAS 開発ソフト JW_CAD, PCBE | 足立法 |
| CF087 | マッサン(マッサン) 品田 裕希 東京農工大学ロボット研究会 R.U.R | メカ:1か月 / オリジナル設 計機体 電気:1か月 / ユニバーサル 基板 ソフト:1か月 | ARM系 / STmicro Cortex-M3 72[MHz] / 12[kB] /20[kB] / 128[kB] | LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 460[mAh]] / Turgingy 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 TB6560AHQ 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] / L3GD20 / デジタル値出力型 / | 2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし | 122x102x88[mm] 750[g] | eclipse Solidwork s | 左手法 |
| CF088 | yellow bird(イエローバード) 井元 理愛 東京農工大学ロボット研究会R.U.R | 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:1ヶ月 | ARM系 / STmicro STM32F103 72[MHz] / 0[kB] /20[kB] / 128[kB] | LiPo / 3 [セルor 本] / 12[V] / 500[mAh]] / HobbyKing 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 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 | 120x105x80[mm] 680[g] | eclipse solid works | 左手法 |
| CF089 | チャージング号!!(チャージングゴー) 河端 征大 東京農工大学ロボット研究会R.U.R | メカ:1週間 / オリジナル設 計機体 電気:1ヶ月 / ユニバーサル 基板(オリジナル設計) ソフト:半月 | ARM系 / STmicro STM32F103 72[MHz] / 0[kB] /20[kB] / 128[kB] | LiPo / 3 [セルor 本] / 12[V] / 500[mAh]] / Hobby King 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 TB6560AHQ 無し | 赤外線センサ:4 [個] / SFH4550、 SFH313FA / 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 | 110x102x110[mm] 750[g] | eclipse SolidWork s | 左手法 |
| CF090 | HISUI(ヒスイ) 山口 佑也 東京農工大学ロボット研究会R.U.R | 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:1.5ヶ月 | ARM系 / STmicro STM32F100 24[MHz] / 128[kB] /8[kB] / 128[kB] | LiPo / 3 [セルor 本] / 12.4[V] / 500[mAh]] / ZIPPY 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 東芝TB6560AHQ 無し | 赤外線センサ:6 [個] / SFH313FA / 距離センサ(反射光量をAD変換) / | 2輪 直径52mm 幅6mm 補助輪なし | 110x90x100[mm] 810[g] | Eclipse SolidWork s,Eagle | トレース コース記憶 あり |
| CF091 | とっとこひろ太郎(トットココヒロタロウ) 伊藤 大起 東京理科大学 Mice | 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 | SH系 / Renesas SH7125 25[MHz] / 128[kB] /64[kB] / 0[kB] | LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 460[mAh]] / nano tech CPU関係と共用 | ステッピングモータ 2 [個] / orientalmotor 無し | 可視光センサ:4 [個] / ST1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤色LED | 2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし | 120x90x70[mm] 650[g] | RENESAS 開発ソフト | 足立法 |
| CF092 | Debug/Debut(デバッグデビュー) 井元 駿平 東京理科大学 Mice | メカ:1週間 / 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 25[MHz] / 128[kB] /8[kB] / 0[kB] | LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 460[mAh]] / nanotech CPU関係と共用 | ステッピングモータ 2 [個] / Oriental motor SLA7073MPRT 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) / | 2輪 直径52mm 幅7mm 補助輪なし | 106x94x92[mm] 685.5[g] | RENESAS 開発ソフト 鍋CAD | まだ未定 |

| 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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|---|--|---|---|---|---|---------------------------------|-----------------------------|---------------------------|-----------------------|
| CF093 | 猫に小判(ネコニコパン) 森 惇宏 東京理科大学 Mice | メカ:1か月 /オリジナル設計機体 電気:4か月 /ユニバーサル基板 ソフト:3か月 | SH系 /Renesas SH7125 50[MHz] /128[kB] /8[kB] /128[kB] | LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/600[mAh]]/RHINO 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 無し | 可視光センサ:4 [個] / S1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤 | 2輪 直径48mm 幅5mm 補助輪なし | 13.8x90x80[mm] 700[g] | RENESAS 開発ソフト | 足立法 |
| CF094 | 赤子(アカゴ) 神谷 修也 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:5ヶ月 | SH系 /Renesas SH71253VN50 25[MHz] /128[kB] /8[kB] /0[kB] | LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/470[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 SLA7073MPRT(サンケン電気) 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) / | 2輪 直径48mm 幅7.5mm 補助輪なし | 116x94x85.5[mm] 692[g] | RENESAS 開発ソフト | 足立法 |
| CF095 | シエスタ(シエスタ) 谷中 竜也 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:半年 | SH系 /Renesas SH7125 25[MHz] /128[kB] /8[kB] /0[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 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260mm 幅6mm 補助輪なし | 110x90x75[mm] 650[g] | RENESAS 開発ソフト kiCAD | 足立法 |
| CF096 | viola(ヴィオラ) 渡邊 薫子 東京理科大学 Mice | メカ: / 電気: / ソフト: | / [MHz] / [kB] / [kB] / [kB] | / [セルor 本]/[V]/[mAh]/ / [セルor 本]/[V]/[mAh]/ | 0 [個] / 無し | | 0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし | xx[mm] [g] | | 未回答 |
| CF097 | たいが(タイガ) 得平 慈子 東京理科大学 Mice | メカ:10ヶ月 /オリジナル設計機体 電気:10ヶ月 /ユニバーサル基板 ソフト:10ヶ月 | SH系 /Renesas SH7125 25[MHz] /128[kB] /64[kB] /0[kB] | LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/460[mAh]]/nano-tech CPU関係と共用 | ステッピングモータ 2 [個] / orientalmotor PKE243A-C3 無し | 可視光センサ:4 [個] / ST1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤色LED | 2輪 直径44mm 幅8mm 補助輪なし | 117x93x53[mm] 659[g] | RENESAS 開発ソフト 鍋CAD | 足立法 |
| CF098 | SIRANE(シラネ) 富田 佑樹 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 SH7125F 50[MHz] /128[kB] /8[kB] /0[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 無し | 赤外線センサ:4 [個] / PARALIGHT L-51ROPT1D1 / 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 | 120x84x50[mm] 810[g] | RENESAS 開発ソフト なし | 足立法 |
| CF099 | hihumint!(ヒフミント) 檜山 徹 東京理科大学 Mice | メカ:1週間 /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:3ヶ月 | RX系 /Renesas RX631 100[MHz] /512[kB] /64[kB] /0[kB] | LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1100[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 メーカー:サンケン電子,IC:SI7321 無し | 可視光センサ:5 [個] / ST1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤色LED | 2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし | 133x88x50[mm] 663[g] | RENESAS 開発ソフト | 左手法 |
| CF100 | 明那(アキナ) 猪野 貴之 からくり工房A:Mac | メカ:0 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3分 /キット、その他 ソフト:1週間 | ARM系 /BROADCOM BCM2837RIFBG 12000[MHz] /3200000[kB] /1000000[kB] /3200000[kB] | LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1000[mAh]]/MATCHED CPU関係と共用 | ステッピングモータ 2 [個] / 日本サーボ SLA7070 無し | 可視光センサ:4 [個] / ST-1KL3A_1 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / | 2輪 直径44mm 幅8mm 補助輪なし | 130x100x83[mm] 740[g] | GCC | ドライバしかソフトを 実装してません |
| CF101 | Spirit(スピリット) 山口 辰久 | メカ:3か月 /オリジナル設計機体 電気:3か月 /キット、その他 ソフト:2年 | ARM系 /Broadcom BCM2836 900[MHz] /0[kB] /1000000[kB] | LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1000[mAh]]/Tahmazo CPU関係と共用 | ロボット用シリアル サーボモーター 4 [個] / KONDO 無し | その他:1 [個] / Omnivision 5647 / CMOSイメージセンサ、迷路壁の検出に使用 | 4輪 直径mm 幅mm 補助輪なし | 120x270x420[mm] 1800[g] | GCC | 足立法 |
| CF102 | さのうす(サノウス) 佐野 光 ライフロボティクス株式会社 | メカ:1.2か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:1.2か月 /キット、その他 | SH系 /Renesas SH7125 50[MHz] /128[kB] /8[kB] /0[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 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48mm 幅7.5mm 補助輪なし | 120x73x80[mm] 460[g] | RENESAS 開発ソフト | 未定 |

| 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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|---|--|--|---|--|---|-----------------------------------|-----------------------------|---|---------------------|
| CF103 | sk-129(エスケイチニーキュー) セツ ショウチュウ 日本電子専門学校電子応用工学 科 | メカ: / 電気: / ソフト: | / [MHz] / [kB] / [kB] / [kB] | / [セル or 本] / [V] / [mAh] / [セル or 本] / [V] / [mAh] / | 0 [個] / 無し | | 0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし | xx[mm] [g] | | 未回答 |
| CF104 | Momonga(モモンガ) 角谷 史也 日本電子専門学校電子応用工学 科 | 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 | H8系 / Renesas H8-3069F 25[MHz] / 512[kB] / 16[kB] / 512[kB] | LiPo / 6 [セル or 本] / 22.2[V] / 800[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 SLA7033M 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48mm 幅8mm 補助輪なし | 122x94x78[mm] 740[g] | Best Technolo gy開発ソ フト AutoCAD, BSCH | 足立法 |
| CF105 | sk-12(エスケイチニ) 韓寧 日本電子専門学校電子応用工学 科 | メカ: / 電気: / ソフト: | / [MHz] / [kB] / [kB] / [kB] | / [セル or 本] / [V] / [mAh] / [セル or 本] / [V] / [mAh] / | 0 [個] / 無し | | 0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし | xx[mm] [g] | | 未回答 |
| CF106 | ASHKELON(アシュケロン) 玉津 友希 日本電子専門学校電子応用工学 科 | 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 | H8系 / Renesas H8-3069F 25[MHz] / 512[kB] / 16[kB] / 0[kB] | LiPo / 6 [セル or 本] / 22.2[V] / 800[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 SLA7033M 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48mm 幅8mm 補助輪なし | 122x94x78[mm] 740[g] | Best Technolo gy開発ソ フト AutoCAD 、BSCH | 足立法 |
| CF107 | goromodoki(ゴロモドキ) 松本 泰英 日本電子専門学校電子応用工学 科 | 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 | H8系 / Renesas H8-3069F 25[MHz] / 512[kB] / 16[kB] / 0[kB] | LiPo / 6 [セル or 本] / 22.2[V] / 800[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 SLA7033M 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48mm 幅8mm 補助輪なし | 120x94x78[mm] 740[g] | Best Technolo gy開発ソ フト AutoCAD, BSCH | 足立法 |
| CF108 | Bifilar(バイファイラ) 浅川 英慶 福井大学 からくり工房I.Sys | メカ:2日 / オリジナル設計 機体 電気:2日 / オリジナルプリ ント基板 ソフト:半年 | RX系 / Renesas RX631 100[MHz] / 2048[kB] / 256[kB] / 32[kB] | LiPo / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 240[mAh]] / 不明 CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / Faulhaber_1717 東芝 TB6612 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] / IE2-512 / 磁気 式 / | 4輪 直径25mm 幅9mm 補助輪なし | 100x69x25[mm] 93[g] | RENESAS 開発ソフト DraftSight 、Eagle | 足立法に 手を加えた もの |
| CF109 | New_Basic_P16(ニューベーシック ピージウロク) 長尾 晃一朗 福井大学 からくり工房I.Sys | 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:3ヶ月 | RX系 / Renesas RX62T 100[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[kB] | LiPo / 2 [セル or 本] / 7.4[V] / 850[mAh]] / TURNIGY CPU関係と共用 | ステッピングモータ 2 [個] / Orientalmotor PKP213D05B Allegro A3984 | 赤外線センサ:4 [個] / TOSHIBA TPS601A(F) / 距離センサ(反射光 量をAD変換) / | 2輪 直径26.5mm 幅7.5mm 補助輪なし | 100x80x55[mm] 220[g] | RENESAS 開発ソフト pobe | 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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|---|---|---|---|---|--|--------------------------------|-----------------------------|--|-------------|
| CXA01 | TYU 三郎・改(チュウザブロウカイ) 小川 靖夫 | メカ:数日間 /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:数年間 | H8系 /Renesas H8/3048F-ONE 19.66[MHz] /128[kB] /512[kB] /0[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 | 可視光センサ:4 [個] / opt.、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] | RENESAS 開発ソフト RootProC AD, Protel | 左手法+ 求心法 |
| CXA02 | pucca3(プッカスリー) 三浦 柗一郎 福井大学 からくり工房I.Sys | メカ:4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 RX631 100[MHz] /2000[kB] /256[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] / FAULHARBER TB6612 東芝 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 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / IE2-256 / / | 2輪 直径24mm 幅8mm 補助輪なし | 80x80x27[mm] 80[g] | RENESAS 開発ソフト 機械CAD Design Spark Mechanic al, 基板 CAD EAGLE | 足立法 |
| CXA03 | Sleipnir(スレイブニール) 山田 真 福井大学 からくり工房I.Sys | メカ:2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 RX631 96[MHz] /2000[kB] /256[kB] /32[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh] /Turnigy CPU関係と共用 | DCモータ 4 [個] / 不明 DRV8835 DCモータ 1 [個] / 並木精密宝石株式 会社 | 赤外線センサ:6 [個] / ST- 1KL3A,SFH4550 / 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] / ネミコン、7S- 400-2MC-50-00E / 光学式 / | 2輪 直径27mm 幅8mm 補助輪なし | 85x56x27[mm] 85[g] | RENESAS 開発ソフト PCBE | 足立法 |
| CXA04 | ジャービル(ジャービル) 平井 伸幸 福井大学 からくり工房I.Sys | 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:6か月 | RX系 /Renesas rx631 100[MHz] /2000[kB] /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 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] | 秋月開発 ソフト | 足立法 |
| CXA05 | Univer(ユニヴァー) 高柳 智 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ヶ月 /オリジナル プリント基板 ソフト:2年と1週間 | RX系 /Renesas R5F5631FDDFP 100[MHz] /2000[kB] /256[kB] /32[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] / FAULHABER BD6222HFP-TR DCモータ 1 [個] / Namiki | 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] / IE2-256 / 磁気 式 / | 4輪 直径25mm 幅8mm 補助輪なし | 100x71x38[mm] 120[g] | RENESAS 開発ソフト DesignSp arkMechan ical,Pcbe | 足立法 |
| CXA06 | JEEK.mk2(ジークマークツー) 関 翔太郎 電気通信大学 | 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 RX62T 12[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] / 1717003SR DRV8835 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) / 超高輝度赤色LED 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27mm 幅11mm 補助輪なし | 105x80x30[mm] 110[g] | RENESAS 開発ソフト AutoDesk 、EAGLE | 足立法 |
| CXA07 | Tarbo-M01(ターボエムゼロイチ) 秦 康祐 電気通信大学ロボメカ工房 | 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 RX62T 96[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[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] / Faulharber 無し | 可視光センサ: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] / MPU6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / Faulharber / 磁 気式 / | 2輪 直径23mm 幅7mm 補助輪なし | 95x81x23[mm] 120[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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|---|---|--|--|--|---|--|-----------------------------|--|--------|
| CXA08 | Pi:Co2 Type:631(ピーコツータイプ ロクサンイチ) 前田 賢太郎 電気通信大学ロボメカ工房 | メカ:0 /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 RX631 48[MHz] /256[kB] /64[kB] /32[kB] | LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1100[mAh] h)/Hyperion CPU関係と共用 | ステッピングモータ 2 [個] / 不明 SLA7070MRT 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) / SLA7070MRT 無し | 2輪 直径48mm 幅8mm 補助輪なし | 120x74x78[mm] 460[g] | RENESAS 開発ソフト | 足立法 |
| CXA09 | Seagate3(シーゲート スリー) 繁戸 脩幸 電気通信大学ロボメカ工房 | メカ:半年 /オリジナル設 計機体 電気:半年 /オリジナルブ プリント基板 ソフト:半年 | RX系 /Renesas R5F5631NBDDFP 100[MHz] /32[kB] /256[kB] /32000000[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] / Faulhaber TB6614FNG DCモータ 1 [個] / 並木精密宝石 | 赤外線センサ:4 [個] / ST-1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 可視光センサ: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] / IE512 / 磁気式 / その他:1 [個] / STmicroelectronics 製VL53L0x / TOF方式の測距離セン サ | 4輪 直径21mm 幅7mm 補助輪なし | 96x78x21[mm] 90[g] | GCC Inventor | 足立法 |
| CXA10 | ミヤウ(ミヤウ) 鈴木 健也 電気通信大学ロボメカ工房 | 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:1か月 | RX系 /Renesas R5F5631MCDFL 50[MHz] /256[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] / faulhaber tb6614 無し | 可視光センサ:4 [個] / TPS601A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤 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 / 磁気 式 / | 4輪 直径26mm 幅8mm 補助輪なし | 100x80x40[mm] 100[g] | RENESAS 開発ソフト eagle | 足立法 |
| CXA11 | Shell Form1+(シェル フォームワン プラス) 長谷川 信 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:1か月 | SH系 /Renesas SH7125 40[MHz] /128[kB] /8[kB] /32[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh] /Fullriver CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / Aero Electronics DRV8837 DCモータ 1 [個] / Aero Electronics | 赤外線センサ:4 [個] / OSRAM SFH4550 + 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, IDZ650 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / Nemicon, 7S- 100 / 光学式 / | 4輪 直径20mm 幅8mm 補助輪なし | 82x70x26[mm] 70[g] | RENESAS 開発ソフト Eagle | 足立法 |
| CXA12 | W2000SP1.1(ダブリューニセンサー ビスパックイッテンイチ) 小堀 周平 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 /ユニバーサ ル基板 ソフト:1週間 | ARM系 /Presented by BRAVE STM32 64[MHz] /128[kB] /20[kB] /16[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh] /Thamazo CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / ファールハーバー 無し | 可視光センサ:5 [個] / 東芝 / 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 | 80x80x30[mm] 200[g] | Atollic True STUDIO | 足立法 |
| CXA13 | ビスカーチャ(ビスカーチャ) 大久保 祐人 ロボメカ工房OB | メカ: / 電気: / ソフト: | / [MHz] / [kB] / [kB] / [kB] | / [セルor 本]/[V]/[mAh]/ / [セルor 本]/[V]/[mAh]/ | 0 [個] / 無し | | 0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし | xx[mm] [g] | | 未回答 |
| CXA14 | BRAVE(ブレイヴ) 内田 雄太郎 ロボメカ工房OB | 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:10年 | ARM系 /STmicro STM32F103 64[MHz] /256[kB] /20[kB] /0[kB] | LiPo/ 3 [セルor 本]/12[V]/100[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 STmicro L6205 RCサーボモータ:2 個、ブラシレスモ ータ:1個 3 [個] / HITEC, DualSky | 可視光センサ:5 [個] / 東芝 / 距離 センサ(反射光量をAD変換) / 赤色 LED ジャイロセンサ:1 [個] / STmicro / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / ファールハーバ / 磁気式 / | 2輪 直径22mm 幅8mm 2輪 直径22mm 幅8mm | 109x75x24[mm] 117[g] | Atollic True Studio SolidWork s, Eagle | 足立法 |
| CXA15 | もりゆーマウスその1(モリユーマウ スソノイチ) 森田 隆介 東京工業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ヶ月 /オリジナル プリント基板 ソフト:2ヶ月 | ARM系 /STmicro STM32F405RG 168[MHz] /1000[kB] /192[kB] /0[kB] | LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/240[mAh] /Hyperion CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / ノーブランド DRV8833 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] / MPU9250 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AS5048P / 磁 気式 / | 2輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし | 88x72x25[mm] 60[g] | GCC 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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|---|--|--|---|---|--|----------------------------------|-----------------------------|--|---------------------|
| CXA16 | Xiphosura(ジフォスラ) 田所 祐一 東京工業大学ロボット技術研究会 | 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:3ヶ月 | ARM系 /STmicro STM32F405RG 168[MHz] /1024[kB] /192[kB] /0[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] / Faulhaber DRV8833 無し | 赤外線センサ:4 [個] / 自作 (SFH4545, TPS601A) / 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] / IEH2-512 / 磁 気式 / | 4輪 直径24.5mm 幅10mm 補助輪なし | 95x76x25[mm] 82[g] | GCC | A* Search |
| CXA17 | 狐狼(コロ) 沼井 隆晃 | 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 | ARM系 /STmicro stm32f405rgt6 168[MHz] /1024[kB] /192[kB] /0[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] / MAXON 無し | 赤外線センサ:6 [個] / tps601a / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / | 2輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし | 90x80x40[mm] 150[g] | GCC Eagle | 足立法 |
| CXA18 | 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ー) 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] /128[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] / TAMAGAWA 無し | 赤外線センサ:4 [個] / LETEX / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ISZ-655 INVESENS / AD変換して取込む / | 2輪 直径30mm 幅10mm 補助輪なし | 100x90x30[mm] 220[g] | RENESAS 開発ソフト | トレース コース記憶 なし |
| CXA19 | でしまる(デシマル) 益田 朋樹 株式会社ステップワン | 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 | SH系 /Renesas SH7125 R5F71253N50FP 48[MHz] /128[kB] /8[kB] /128[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 無し | 赤外線センサ:4 [個] / コーデンス製 フォトランジスタ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] 460[g] | RENESAS 開発ソフト | 足立法 |
| CXB01 | ヌクヌクDC-Charles-(ヌクヌク ディーシーシャルル) 青木 政武 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:1か月 /オリジナルプリント基板 ソフト:2年目 | RX系 /Renesas RX220 32[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh] /ハイベリオン CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / マクソンジャパン ROHM BD6222HFP-TR 無し | 可視光センサ:6 [個] / コーでんし OptoSupply / 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] / マクソンジャ パン RE16 / 光学式 / | 2輪 直径24.5mm 幅10mm 補助輪なし | 100x86x39[mm] 125[g] | RENESAS 開発ソフト kicad | 求心法 |
| CXB02 | RasPiMouse(ラズパイマウス) 中川 範晃 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:1か月 /キット、その他 ソフト:数日 | ARM系 /Broadcom BCM2837 1200[MHz] /0[kB] /1000000[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] / MERCURY MOTOR SLA7070MPRT 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47mm 幅7.5mm 補助輪なし | 130x100x83[mm] 740[g] | GCC | 足立法 |
| CXB03 | KNCT-MM2DC(ケイエヌティーシー エムエムツーディーシー) 葉山 清輝 熊本高専葉山研究室 | 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8年目 | SH系 /Renesas SH2-7125 12[MHz] /128[kB] /8[kB] /0[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/200[mAh] /SUNPU CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / ミニモータ1717 NEC D16805 DCモータ 1 [個] / 不明 | 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] / ベストテクノ ロジー、型番不明 / 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8mm 補助輪なし | 100x71x25[mm] 102[g] | RENESAS 開発ソフト Eagle | 足立法 |
| CXB04 | 子イカ(コイカ) 川崎 智弘 中国職業能力開発大学校 | メカ:5か月 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:8か月 /ユニバーサル基板 | RX系 /Renesas RX220 20[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[kB] | LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/450[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 SLA7062M 無し | 可視光センサ:4 [個] / TPS601A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / | 2輪 直径50mm 幅8mm 補助輪なし | 125x75x145[mm] 750[g] | RENESAS 開発ソフト Altium Designer | トレース コース記憶 あり |
| CXB05 | KLRV(ケー エル アール ブイ) 尾花 健司 川崎工科大学校 | メカ:1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ヶ月 | RX系 /Renesas RX631 100[MHz] /100[kB] /100[kB] | LiPo/ 3 [セルor 本]/11[V]/1000[mAh] /tamazo CPU関係と共用 | ステッピングモータ 2 [個] / ミネベア 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52mm 幅2mm 補助輪なし | 100x80x90[mm] 600[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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|--|---|---|---|---|---|---------------------------------|-----------------------------|---|--------|
| CXB06 | 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:5か月 | ARM系 / STmicro STM32F103RET6 64[MHz] / 512[kB] /64[kB] / 0[kB] | LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 240[mAh] / Zippy CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / Faulhaber 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 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / Faulhaber / / | 2輪 直径24mm 幅7mm 補助輪なし | 90x78x24[mm] 90[g] | Eclipse | 足立法 |
| CXB07 | ブルブル(ブルブル) 坂井 佑将 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 / オリジナルプリント基板 | SH系 / Renesas SH7125 50[MHz] / 0[kB] /8[kB] / 128[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ー SLA7073MPRT 無し | 赤外線センサ:6 [個] / L-31ROPTIC / 距離センサ(反射光量をAD変換) / | 2輪 直径52mm 幅5mm 補助輪なし | 115x90x70[mm] 672[g] | RENESAS 開発ソフト eagle | 求心法 |
| CXB08 | SatoMouse2016(サトウマウスニセンジュウロク) 佐藤 一成 SRDC Next | 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 STM32F411CE 64M[MHz] /512[kB] /128[kB] / 0[kB] | LiPo / 2 [セルor 本] / 8.4[V] / 70[mAh] / インドアエアブレーション CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1717-003SR 無し | 赤外線センサ:4 [個] / OSRAM SFH4550 / 東芝 TPS601A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / LED4 個直列回路 ジャイロセンサ:2 [個] / Invensense MPU-6500 / デジタル値出力型 / 加速度センサ内蔵 エンコーダ:2 [個] / FAULHABER IE2-512 / 磁気式 / モーター体 | 2輪 直径22mm 幅8.5mm 補助輪なし | 90x70x22[mm] 58[g] | GCC Fusion 360, DesignSpark PCB | 足立法 |
| CXB09 | ユニバーサル試作3号機(ユニバーサルシサクサンゴウキ) 貴俵 亮介 東京工芸大学からくり工房 | 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 / プリント基板 | H8系 / Renesas 3694-f 20[MHz] / 32[kB] /2[kB] / 32[kB] | LiPo / 3 [セルor 本] / 12[V] / 360[mAh] / Tahmazo CPU関係と共用 | ステッピングモータ 2 [個] / oriental moter VEXTA 無し | 赤外線センサ:3 [個] / wz000 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / | 2輪 直径30mm 幅5mm 補助輪なし | 90x80x70[mm] 150[g] | GCC | 足立法 |
| CXB10 | U_DC2016(ユーディーシーニセンジュウロク) 新保 佑京 東京工芸大学からくり工房 | 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:1年 | SH系 / Renesas SH7125 50[MHz] / 128[kB] /8[kB] / 0[kB] | LiPo / 2 [セルor 本] / 7.4[V] / 250[mAh] / Tahmazo CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / maxon TB6612FNG 無し | 可視光センサ:3 [個] / WZ-000, ST-1KL3 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤色 エンコーダ:2 [個] / maxon MR_TypeS 256 / 磁気式 / | 2輪 直径25mm 幅5mm 補助輪なし | 80x81x25[mm] 103[g] | RENESAS 開発ソフト | 足立法 |
| CXB11 | 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] / 0[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 無し | 赤外線センサ:3 [個] / ST-1KL3A / KODENSHI / 距離センサ(反射光量をAD変換) / | 2輪 直径26mm 幅7mm 補助輪なし | 100x80x70[mm] 290[g] | Best Technology 開発ソフト | 足立法 |
| CXB12 | イーグルゼット改(イーグルゼットカイ) 山野 雄也 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:3か月 / キット、その他 | H8系 / Renesas 3694 20[MHz] / 0[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] / オリエンタルモーター a3984slp 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] 198.6[g] | GCC | 左手法 |
| CXB13 | SSM(エスエスエム) 中島 侑己 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 H8/3694 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] / オリエンタルモーター 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] 198.6[g] | GCC | 左手法 |
| CXB14 | 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: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ー 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] 198.6[g] | GCC | 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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|---|---|---|---|---|---|---------------------------------|-----------------------------|--|------------|
| CXB15 | Mark-18(マークジュウハチ) 藤谷 颯大 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 h83694 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] / オリエンタ ルモーター 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] 198.6[g] | GCC | 左手法 |
| CXB16 | やつし7号(ヤツシナナゴウ) 南保 慎一郎 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 H8/3694 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] / オリエンタ ルモーター 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] 198.6[g] | GCC | 左手法 |
| CXB17 | 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 / グループの標 準設計機体、キット、その 他 電気:6ヶ月 / キット、その 他 | H8系 / Renesas 3694 20[MHz] / 0[kB] /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] / orientalmotor a3984slp 無し | 赤外線センサ:4 [個] / TPS601A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / | 2輪 直径26mm 幅9mm 補助輪なし | 100x80x55[mm] 200[g] | GCC | 左手法 |
| CXB18 | 15式(ジュウゴシキ) こうへい | メカ:1ヶ月 / オリジナル設 計機体 電気:1週間 / プリント基 板 ソフト:1ヶ月 | H8系 / Renesas H8-3694 20[MHz] / 32[kB] /4[kB] / 0[kB] | LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 450[mAh]] / ハイペリオン 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 アレグロA3984 無し | 赤外線センサ:4 [個] / 東芝 / 距離 センサ(反射光量をAD変換) / | 2輪 直径24mm 幅8mm 補助輪なし | 100x80x50[mm] 300[g] | GCC PCBE | ランダム選 択 |
| CXB19 | NKCなめこ号(エヌケーシーナメコゴ ウ) 小早川 要 名古屋工学院専門学校 | メカ:2か月 / グループの 標準設計機体、キット、そ の他 電気:2か月 / キット、その 他 ソフト:2か月 | SH系 / Renesas SH7137 80[MHz] / 256[kB] /16[kB] / 0[kB] | LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 240[mAh]] / Hyperion CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / FAULHABER,1717 T0065R 無し | 赤外線センサ:6 [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] / Analog Devices ADXR5610 // エンコーダ:2 [個] / FAULHABER IE2-512 / 磁気式 / | 4輪 直径26mm 幅8.2mm 補助輪なし | 110x75x26[mm] 124[g] | Best Technology開発ソ フト | 足立法 |
| CXB20 | chip_Omni_ver3(チップオムニバー ジョンスリー) 松村 周平 | メカ:1年 / 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年 | ARM系 / STmicro STM32F103RCT6 72[MHz] / 256[kB] /48[kB] / 256[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] / マブチモーター株 式会社 TB6612 無し | 赤外線センサ:12 [個] / OSRAM, SFH-4550 / 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 / その他:1 [個] / Pixart, ADNS9800 / 移動量算出 | 3輪 直径30mm 幅12mm 補助輪なし | 90x90x85[mm] 400[g] | Coocox inventer,e agle | 足立法 |
| CXB21 | ShaArm 0(シャアーム ゼロ) 高橋 英宏 | 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か月 / ユニバーサ ル基板(オリジナル設計) | ARM系 / STmicro STM32F303K8T6 72[MHz] / 64[kB] /16[kB] / 128[kB] | LiPo / 3 [セルor 本] / 11.1[V] / 1000[mA h] / 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 SLA7070MPRT 無し | 赤外線センサ:4 [個] / RPR-220 / 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 | 120x74x66[mm] 500[g] | MDK- ARM Eagle | 左手法 |
| CXB22 | LPCDC(エルピーシーディーシー) 山上 諒太 早稲田大学マイクロマウスクラブ | メカ:6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 / NXP LPC1114FBD48/3 02 48[MHz] / 32[kB] /8[kB] / 0[kB] | LiPo / 1 [セルor 本] / 3.7[V] / 130[mAh]] / indoor airplane world e-shop CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / indoor airplane world e-shop ローム株式会社 BD6211F-E2 無し | 赤外線センサ:4 [個] / PARA LIGHT ELECTRONICS CO., LTD. L-31ROP / 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 AS5145A / 磁気式 / | 2輪 直径18.5mm 幅3mm 補助輪なし | 66x52x76[mm] 55[g] | LPC Xpresso SolidWork s,Eagle | 足立法 |
| CXB23 | RedFrame(レッドフレーム) 篠田 圭介 早稲田大学マイクロマウスクラブ | メカ: / 電気: / ソフト: | / [MHz] / [kB] / [kB] / [kB] | / [セルor 本] / [V] / [mAh] / / [セルor 本] / [V] / [mAh] / | 0 [個] / 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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|--|---|--|---|---|--|---------------------------------|-----------------------------|---|--------|
| CXB24 | pate-Ratte2(パテラッテツ) / 長谷川 健人 / 早稲田大学マイクロマウスクラブ | 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 | ARM系 / Broadcom BCM2835 700[MHz] / 0[kB] / 256000[kB] | NiMH / 12 [セルor本] / 14.4[V] / 800[mAh] / GP 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 SLA7062M 無し | 可視光センサ:4 [個] / TOSHIBA / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 赤 | 2輪 直径52mm 幅8mm 補助輪なし | 110x93x95[mm] 700[g] | Python環境 | 足立法 |
| CXB25 | BCマウス(ベシーマウス) / 阿部 巧 / 東京理科大学 Mice | メカ:9ヶ月 / オリジナル設計機体 電気:9ヶ月 / オリジナルプリント基板 ソフト:1ヶ月 | RX系 / Renesas R5F562TABDFK 12.5[MHz] / 256[kB] / 16[kB] / 32[kB] | LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 180[mAh] / Turnigy nano-tech CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / Faulhaber 1717SR 無し | 赤外線センサ:4 [個] / ST-1KL3A / | 4輪 直径21mm 幅8.5mm 補助輪なし | 100x80x30[mm] 80[g] | RENESAS 開発ソフト Ki-CAD | 足立法 |
| CXB26 | アブーンβ版(アブーンベータパン) / 今井 陽太郎 / 東京理科大学 Mice | メカ:9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 | RX系 / Renesas RX-631 100[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 32[kB] | LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 180[mAh] / Turnigy CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / FAULHABER TB6614FNG、TOSHIBA 無し | 赤外線センサ:4 [個] / KODENSHI、ST-1KL3A / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense、MPU-6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / IEH2-4096 / 磁気式 / | 4輪 直径20mm 幅8.5mm 補助輪なし | 93x76x20[mm] 84[g] | RENESAS 開発ソフト inventor | 足立法 |
| CXB27 | ぺこ(ペコ) / 小倉 真魚 / 東京理科大学 Mice | メカ:2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 RX62T 100[MHz] / 128[kB] / 256[kB] | LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 180[mAh] / nanotech CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / FAULHABER 1717SR 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] / MPU6000 / デジタル値出力型 / | 2輪 直径24mm 幅5mm 補助輪なし | 10x7.4x15[mm] 120[g] | RENESAS 開発ソフト KiCAD | 足立法 |
| CXB28 | AliCe(アリス) / 大野 孝太 / 東京理科大学 Mice | 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:1ヶ月 | RX系 / Renesas RX631 100[MHz] / 2000[kB] / 256[kB] / 32[kB] | LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 180[mAh] / Turnigy CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / FAULHABER TB6614FNG 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] / IEH2-4096 / 磁気式 / | 4輪 直径20mm 幅2mm 補助輪なし | 97x78x45[mm] 100[g] | RENESAS 開発ソフト Inventor,KiCad | 足立法 |
| CXB29 | 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:5か月 / オリジナルプリント基板 ソフト:5か月 | RX系 / Renesas RX631 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 TB6614FNG DCモータ 1 [個] / 並木精密宝石 | 赤外線センサ:4 [個] / KODENSHI,ST1KL3A / 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-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21mm 幅8mm 補助輪なし | 92x69x35[mm] 105[g] | RENESAS 開発ソフト Inventor, DraftSight, Kicad | 足立法 |
| CXB30 | ハセシュマウス ver.5.0(ハセシュマウス バージョンゴーテンゼロ) / 長谷川 峻 / 東京理科大学 Mice | 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 | RX系 / Renesas RX631 96[MHz] / 512[kB] / 64[kB] / 32[kB] | LiPo / 2 [セルor本] / 7.4[V] / 320[mAh] / Hyperion CPU関係と共用 | DCモータ 4 [個] / MAXON DCモータ 1 [個] / 共立電子 | 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 / モータ内蔵 | 4輪 直径22mm 幅8.5mm 補助輪なし | 100x82x34[mm] 120[g] | RENESAS 開発ソフト 鍋CAD、 Eagle | 全面探索 |
| CXB31 | ぞい(ゾイ) / 古川 博史 / からくり工房A:Mac | メカ: / 電気: / ソフト: | / [MHz] / [kB] / [kB] / [kB] | / [セルor本] / [V] / [mAh] / / [セルor本] / [V] / [mAh] / | 0 [個] / 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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|--|---|--|--|---|--|-----------------------------------|-----------------------------|------------------------------------|---|
| CXB32 | YA2改2(ワイエーツーカイン) 荒井 優輝 からくり工房A:Mac | メカ:1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年 | RX系 /Renesas R5F56218BDFF 96[MHz] /512[kB] /96[kB] /32[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/120[mAh] /ハイベリオン CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / ファールファーバー ROHM BD6222 無し | 赤外線センサ:6 [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] / invensece MPU6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / ファールハー バー IE2-1024 / / | 4輪 直径25mm 幅8mm 補助輪なし | 100x76x25[mm] 100[g] | RENESAS 開発ソフト | 足立法 |
| CXB33 | KM2(ケーエムツー) 野々下 博昭 からくり工房A:Mac | メカ:1日 /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:3日 /キット、その他 ソフト:2週間 | SH系 /Renesas SH7125 48[MHz] /128[kB] /8[kB] /0[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] / 日本電産 サーボ SLA7070MPRT 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44mm 幅7.5mm 補助輪なし | 120x73x80[mm] 460[g] | RENESAS 開発ソフト | 足立法 |
| CXB34 | forte(フォルテ) 高橋 良太 | 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:3か月 | RX系 /Renesas RX71M 96[MHz] /2000[kB] /512[kB] /64[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/300[mAh] /zippy CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / faulhaber1717 tb6614fng 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:2 [個] / mpu9250, icm-20608-g / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / モーター内臓 / 光学式 磁気式 / | 4輪 直径20mm 幅10mm 補助輪なし | 83x73x30[mm] 130[g] | RENESAS 開発ソフト kicad | 足立法 |
| CXB35 | Sylpheed3(シルフィード スリー) 古川 大貴 Mice Busters | 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:2年 | RX系 /Renesas RX62T 96[MHz] /256[kB] /16[kB] /0[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh] /ハイベリオン CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / Maxon TB6614FNG ブラシレスモータ 1 [個] / Hobby King | 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22mm 幅8.5mm 補助輪なし | 90x74x22[mm] 80[g] | RENESAS 開発ソフト | 足立法 |
| CXB36 | Que(キュー) 竹本 裕太 Mice Busters | 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 | RX系 /Renesas RX62T 96[MHz] /128[kB] /32[kB] /1024[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/130[mAh] /Hyperion CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / 不明 DCモータ 1 [個] / DIDEL | 赤外線センサ:4 [個] / SFH4550 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 可視光センサ:4 [個] / TPS601 / / ジャイロセンサ:1 [個] / ADXRS610 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / MES6-500 / 光 学式 / | 2輪 直径15mm 幅4mm 補助輪なし | 61x41x28[mm] 35[g] | RENESAS 開発ソフト | 独自アルゴ リズム |
| CXB37 | 赤い彗星(アカイスイセイ) 宇都宮 正和 | 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:半年 | RX系 /Renesas RX62T 96[MHz] /256[kB] /16[kB] /32[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/160[mAh] /不明 CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / 不明 TI DCモータ 1 [個] / 不明 | 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] / InvenSense:MPU-6000 / デジタル 値出力型 / エンコーダ:2 [個] / Ams:AS5145B / 磁気式 / | 4輪 直径13.3mm 幅6mm 補助輪なし | 74x44x30[mm] 30[g] | RENESAS 開発ソフト JW-CAD PCBE | 足立法 |
| CXB38 | こじまうす12CL(コジマウス トゥ ウェルヴ 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:3日 | ARM系 /STmicro STM32F411CEU 32[MHz] /512[kB] /128[kB] /0[kB] | LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/20[mAh]/ FULLRIVER CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / 不明 DRV8836 (Texas Instruments) 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 / 加速度センサと同一 パッケージ エンコーダ:2 [個] / 自作 / 光学式 / 超コンパクト自作エンコーダ その他:1 [個] / 加速度センサ, INVENSENSE, ICM-20602 / ジャイ ロセンサと同一パッケージ | 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 |

| 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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|--|--|--|--|---|--|--|---------------------------------|--|---------------------------|
| CXB39 | JunSpeed(English) LI-JUN CAI Southern Taiwan University of Science and Technolo | メカ:2014 /オリジナル設 計機体 電気:2016 /オリジナルブ プリント基板 ソフト:2016 | ARM系 /STmicro STM32F405RGT6 168[MHz] /1000[kB] /196[kB] /1000[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] / FAULHABER MAX4427,ZXMHC3 A01T8 DCモータ 1 [個] / MAXON | 赤外線センサ:4 [個] / OSRAM Opto Semiconductors/SFH 400 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / Peak Wavelength 950nm ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense/MPU6500 / デジタル値 出力型 / Six-Axis (Gyro + Accelerometer) エンコーダ:2 [個] / FAULHABER/IE 512 / 磁気式 / digital outputs,2 channels | 4輪 直径22mm 幅13.5mm 補助輪なし | 95x75x37[mm] 101[g] | Keil uVision5 SolidWork s 2013,Auto CAD 2016 | トレース コース記憶 あり |
| CXB40 | Sigma-G1(English) Goddard, Siegmund | メカ:1 year /グループの 標準設計機体、キット、そ の他 電気:1 year /オリジナル プリント基板 ソフト:1 year | ARM系 /NXP MK20DX256VLH7 72[MHz] /256[kB] /64[kB] /2[kB] | LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/500[mAh] /Kyosho LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/700[mAh] /Kyosho | DCモータ 2 [個] / Doyusha Texas Instruments DRV8835 無し | 赤外線センサ:6 [個] / Custom made // ジャイロセンサ:1 [個] / Sparkfun / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / Sparkfun / 磁気 式 / | 4輪 直径25mm 幅7mm 補助輪なし | 90x9.5x25[mm] 140[g] | C | Modified flood fill |
| CXB41 | 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:1 Year | ARM系 /STmicro STM32F405RG 168[MHz] /1024[kB] /192[kB] /0[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/130[mAh] /Hyperion CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / Faulhaber 無し | 赤外線センサ:6 [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] / LY3200ALH / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / Faulhaber // | 4輪 直径22mm 幅9mm 補助輪なし | 97x74x22[mm] 93[g] | Rowley Crosswor ks Eagle | 足立法 |
| CXB42 | ki-siao 2(English) Chen,Ying-Chao STUST | メカ:2014 /オリジナル設 計機体 電気:2016 /オリジナルブ プリント基板 ソフト:2016 | ARM系 /STmicro STM32F405RGT6 168[MHz] /1000[kB] /168[kB] /1000[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] / FAULHABER MAX4427、 ZXMHC3A01T8 DCモータ 1 [個] / MAXON | 赤外線センサ:4 [個] / OSRAM Opto Semiconductors/SFH 400 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / 950nm ジャイロセンサ:1 [個] / ANALOG DEVICES / ADXRS610 / AD変換し て取込む / Z-axis response エンコーダ:2 [個] / FAULHABER/IE2-512 / 磁気式 / digital outputs,2 channels | 2輪 直径22mm 幅13.5mm 2輪 直径22mm 幅13.5mm | 105.201x74.076x37[mm] 100[g] | keil MDK soildwork s 2015 | Flood fill algorithm |
| CXB43 | AGS(English) YANG,TSUNG-WEI STUST | メカ: / 電気: / ソフト: | / [MHz] / [kB] / [kB] / [kB] | / [セルor 本]/[V]/[mAh]/ / [セルor 本]/[V]/[mAh]/ | 0 [個] / 無し | | 0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし | xx[mm] [g] | | 未回答 |
| CXB44 | DONG-4(English) JeongEuiDong Dankook University, MAZE | メカ:1year /オリジナル設 計機体 電気:1year /ユニバーサ ル基板 ソフト:1year | その他 /Texas Instruments tms320f2809 100[MHz] /1[kB] /0[kB] /0[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh] /turnigy CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / maxon motor ths4222 H-Bridge make 無し | 赤外線センサ:6 [個] / si-5312, st1kla / 距離センサ(反射光量をAD 変換) デジタル値出力距離センサ/ エンコーダ:2 [個] / maxon motor / 磁気式 / 512cpt | 2輪 直径23mm 幅10mm 補助輪なし | 120x73x50[mm] 170[g] | Source Insight Kicad | トレース コース記憶 あり |
| CXB45 | Thunder(English) Ang Yueh Yang Institute of Technical Education | メカ:3 month /グループ の標準設計機体、キット、 その他 電気:3 month /プリント基 板 ソフト:2 month | ARM系 /STmicro stm32f103re 72[MHz] /512[kB] /64[kB] /0[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/120[mAh] /zippy CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / faulhaber IRF7509 無し | 赤外線センサ:6 [個] / SFH485 / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / 880nm ジャイロセンサ:1 [個] / ST/LY3200 / AD変換して取込む / 2000deg/sec エンコーダ:2 [個] / faulhaber/256 / 磁気式 / 256 cnt/rev | 4輪 直径21mm 幅10mm 補助輪なし | 92.5x74x21[mm] 86[g] | Ride7 | priority and rule base |

| 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x幅x高さ[mm] 重量[g] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|--|---|--|--|---|---|---------------------------------|-------------------------------|--|-------------------------------------|
| CXB46 | Flash(English) Chan Wei Hao Institute of Technical Education | メカ:3 month /グループ の標準設計機体、キット、 その他 電気:3 month /プリント基 板 ソフト:2 month | ARM系 /STmicro f103 72[MHz] /512[kB] /64[kB] /0[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh] /zippy CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / faulhaber ZXMHC3A01 無し | 赤外線センサ:6 [個] / honeywell / 距離センサ (反射光量をAD変換) / 18deg, 880nm ジャイロセンサ:1 [個] / LY3200 / A D変換して取込む / 2000degree/second エンコーダ:2 [個] / faulhaber / 磁気 式 / 256 lines / revolution | 4輪 直径21mm 幅10mm 補助輪なし | 91x74x21[mm] 85[g] | Ride7 | priority and rule base |
| CXB47 | Bolt(English) Jeffrey Tan Jun He Institute of Technical Education | メカ:3 month /グループ の標準設計機体、キット、 その他 電気:3 month /プリント基 板 ソフト:2 month | ARM系 /STmicro STM32F103RE 64[MHz] /512[kB] /64[kB] /0[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh] /hobbyking CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / faulhaber 無し | 赤外線センサ:6 [個] / teft4300 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / stly3200 / AD変換して取込む / エンコーダ:1 [個] / faulhaber/256 / / | 2輪 直径21mm 幅10mm 補助輪なし | 91x74x21[mm] 89[g] | Ride7 | flood |
| CXB48 | Excel-9a(English) Khiew Tzong Yong Institute of Technical Education | メカ:1 month /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:1 month | ARM系 /STmicro 415 84[MHz] /1000[kB] /192[kB] /0[kB] | LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/360[mAh] /hobbking CPU関係と共用 | DCモータ 4 [個] / didel ZXMHC3F81N8 brushless motor 1 [個] / hobbyking | 赤外線センサ:4 [個] / TEFT4300 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / 940nm/30deg ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / デジタル値出力型 / accelerometer and gyroscope エンコーダ:2 [個] / AS5040 / 磁気 式 / magnetic encoder with diametric magnet | 4輪 直径22mm 幅8mm 補助輪なし | 110x76x35[mm] 100[g] | Keil AutoCAD /Solidwor ks/EAGL E | Bellman Floodfill |
| CXB49 | Diu-Gow 4(English) Cai, Xin-Han/Wu, Zhao-Yi Lunghwa University of Science and Technology | メカ:Dec, 2015 /オリジナ ル設計機体 電気:Sep, 2015 /オリジナ ルプリント基板 ソフト:Jun, 2013 ~ now | RX系 /Renesas RX62T 100[MHz] /256[kB] /16[kB] /32[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/120[mAh] /Mini-Z CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / Faulhaber DCモータ 1 [個] / Maxon | 赤外線センサ:12 [個] / OSRAM/SFH4550, TOSHIBA/TPS601A // ジャイロセンサ:2 [個] / Analog Devices/ADXRS620, STM/LY3200ALH / AD変換して取 込む / エンコーダ:2 [個] / Faulhaber/1717 IE2-512 / 光学式 / | 4輪 直径21.5mm 幅9mm 補助輪なし | 103x80x37[mm] 99.5[g] | Renesas HEW SolidWork s/Altium Designer | time-based diagonal algorithm |
| CXB50 | HIPPO C2(English) HUAN-JIE LIAO / CHAO-WEI CHEN LungHwa University of Science and Technology | メカ:1 month /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 month | RX系 /Renesas RX62T 100[MHz] /256[kB] /16[kB] /32[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/8.4[V]/240[mAh] /CyberPower CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / FAULHABER DRV8871 DCモータ 1 [個] / NAMIKI | 赤外線センサ:6 [個] / OPTO- SENSOR / 距離センサ (反射光量を AD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / Analog Devices / ADXR620 / AD変換して 取込む / | 4輪 直径21.5mm 幅8mm 補助輪なし | 100x78.1x35.8[mm] 97.29[g] | High- performan ce Embedde d Workshop | 求心法 |
| CXB51 | Ed-Mouse 1(English) Juing-Huei Su Lunghwa University of Science and Technology | メカ:5 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 months | PIC系 /MICROCHIP dsPIC 33EP512MC806 60[MHz] /512[kB] /53.248[kB] /0[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/8.2[V]/120[mAh] /not known CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / Cheshire Electric Company 無し | 赤外線センサ:4 [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] / MPU6500 / / estimation and control エンコーダ:2 [個] / Myself / 光学式 / | 4輪 直径30mm 幅6mm 補助輪なし | 100x80x30[mm] 105[g] | MP-LAB X SolidWork s | 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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|-------------|--|---|--|---|---|---|-----------------------------------|-----------------------------|--|---------------------|
| CXB52 | Min7(English) Ng Beng Kiat Ngee Ann Poly | メカ:2 mth /オリジナル設計機体 電気:2 mth /オリジナルプリント基板 ソフト:4 mth | ARM系 /STmicro stm32f1 64[MHz] /512[kB] /64[kB] /0[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/8[V]/280[mAh]/? ?? CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / Faulhaber 1717SR ZXMC3F381 無し | 赤外線センサ:4 [個] / OPE5594 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ST/LY3200ALH / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / Faulhaber IE2- 256 / 磁気式 / | 2輪 直径24.5mm 幅10mm 補助輪なし | 100x75x24.5[mm] 96[g] | Eclipse IronCad/ CadStar | Flood |
| シード・ 関西 | 紫電改(シデンカイ) 宇都宮 正和 | 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:5年 | SH系 /Renesas SH7137F 80[MHz] /256[kB] /16[kB] /0[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] / FAULHABER 東芝 DCモータ 1 [個] / 並木精密 | 赤外線センサ:8 [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] / アナデバ: ADXRS610 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / モータ内蔵512 パルス / 磁気式 / | 4輪 直径24.7mm 幅8.5mm 補助輪なし | 115x76x35[mm] 126[g] | RENESAS 開発ソフト JW-CAD PCBE | 足立法 |
| シード・ 金沢 | しゅべるま〜(シュベルマ) 今井 康博 東京理科大学 Mice | 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:3ヶ月 | RX系 /Renesas RX62T 100[MHz] /128[kB] /16[kB] /32[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh] /ハイペリオン CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / FAULHABER TB6614FNG ブラシレスDC 1 [個] / 不明 | 赤外線センサ:4 [個] / TP601A / 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] / 1717モータに内 蔵 / 磁気式 / | 4輪 直径24mm 幅10mm 補助輪なし | 100x75x25[mm] 120[g] | RENESAS 開発ソフト | トレース コース記憶 あり |
| シード・ 金沢 | Pheasant(フェザント) 岸本 匠 福井大学 からくり工房I.Sys | 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:8ヶ月 | RX系 /Renesas RX631 50[MHz] /2000[kB] /256[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] / Faulhaber TB6614FNG 無し | 赤外線センサ:4 [個] / SFH4550 + TPS601A / 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] / IE2-512 / 磁気 式 / | 4輪 直径25mm 幅9mm 補助輪なし | 100x77x25[mm] 97[g] | RENESAS 開発ソフト DesignSp ark Mechanic al, EAGLE | 足立法 |
| シード・ 東日本 | Exia(エクシア) 平松 直人 Mice Busters | 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:4か月 | RX系 /Renesas RX631 100[MHz] /512[kB] /64[kB] /32[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/8.4[V]/200[mAh] /nano-tech CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / FAULHABER TB6614FNG(TOSH BA) DCモータ 1 [個] / MAXON | 赤外線センサ:4 [個] / 光電子、ST- 1K13A / 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] / ER-4096 / 磁気 式 / | 4輪 直径24mm 幅8.5mm 補助輪なし | 94x74x40[mm] 115[g] | RENESAS 開発ソフト 鍋CAD、 Eagle、 DesignSp arkMech anical | 足立法 |
| シード・ 東日本 | Amber(アンバー) 中島 瑞 電通大ロボメカ工房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:2年 | ARM系 /STmicro STM32F103CB 64[MHz] /128[kB] /20[kB] /128[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/130[mAh] /Hyperion CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / FaulHaber 無し | 赤外線センサ:4 [個] / OSRAM SFH4550 / TOSHIBA TPS601A / 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] / FaulHaber IE2- 1024 / 磁気式 / | 4輪 直径21mm 幅8mm 補助輪なし | 76x74x25[mm] 78[g] | CoIDE KiCad | 足立法 |
| シード・ 東日本 | Barracuda(バラクーダ) 船田 健悟 東京理科大学 Mice | メカ:4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:5ヶ月 | RX系 /Renesas RX62T 12[MHz] /256[kB] /16[kB] /32[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh] /Turnigy CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / Faulhabor TB6614FNG 無し | 赤外線センサ:4 [個] / ST-1K / 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] / IEH2-4096 / 磁 気式 / | 4輪 直径21mm 幅11mm 補助輪なし | 95x74x30[mm] 116[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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------------|--|--|---|--|--|--|---------------------------------|-----------------------------|---|--------|
| シード・ 東北 | Greenfield++(グリーンフィールド) 塚本 渉 東京理科大学 Mice | 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:4か月 | RX系 /Renesas R5F5631PDDFM 48[MHz] /512[kB] /64[kB] /32[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/120[mAh] /ハイベリオン CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / faulhaber 1717SR TOSHIBA TB6614FNG 無し | 赤外線センサ:8 [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] / InvenSense 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24mm 幅8mm 補助輪なし | 100x75x20[mm] 100[g] | RENESAS 開発ソフト | 足立法 |
| シード・ 東北 | 雪風5.5(ユキカゼ ゴーテング) 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:~2016/11 | SH系 /Renesas SH7137 80[MHz] /256[kB] /16[kB] /256[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh] /ハイベリオン CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / Kyosho FET(東芝 TPCP8402) + FET ゲートドライバ(TI UCC27425) 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] / ADXRS610 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / MTL MES-6- 500PC / 光学式 / | 2輪 直径26mm 幅8mm 補助輪なし | 103x75x26[mm] 74.5[g] | Best Technology開発ソフト 鍋CAD、 PCBE | 足立法 |
| シード・ 九州 | ∞(インフィニティ) 吉川 大貴 東京理科大学 Mice | メカ:1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か月 | RX系 /Renesas RX631 100[MHz] /512[kB] /64[kB] /32[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh] /nanotech CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / FAULHABER TB6614FNG,TOSHI BA DCモータ 1 [個] / 不明(千石の超小 型モータCL-061 4-10250-7) | 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:2 [個] / InvenSense、MPU-6500、STMicro、 LY3200ALH / AD変換して取込む デジタル値出力型 / MPU-6500は3 軸加速度センサー付き | 4輪 直径24mm 幅8mm 補助輪なし | 100x74x20[mm] 110[g] | RENESAS 開発ソフト | 足立法 |
| シード・ 中部 | 紅椿(アカツバキ) 赤尾 健太 福井大学 からくり工房I.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] /2000[kB] /256[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] / FAULHABER DCモータ 1 [個] / 不明 | 赤外線センサ:6 [個] / TPS601+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] / IE2-512 / 磁気 式 / | 3輪 直径25mm 幅8.5mm 補助輪なし | 100x65x35[mm] 95[g] | RENESAS 開発ソフト Eagle,Desi gnSparkM echanical | 足立法 |
| シード・ 中部 | ストリーム(ストリーム) 竹内 秀哉 名古屋工学院専門学校 | メカ:ー /グループの標準設計機体、キット、その他 電気:ー /キット、その他 ソフト:ー | SH系 /Renesas S H7137F 80[MHz] /256[kB] /16[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 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] / ー / AD変 換して取込む / | 2輪 直径27mm 幅7mm 補助輪なし | 110x76x27[mm] 100[g] | RENESAS 開発ソフト | 足立法 |
| シード・ 北陸信 越 | モクゾー(モクゾー) 中瀬 優 Mice OB | 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年 | RX系 /Renesas RX62T 100[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] / 不明 Φ8.5× 20mm MP6508 MPS 無し | 赤外線センサ:4 [個] / ST-1KL3A+ 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] / AS5145B / 磁 気式 / | 4輪 直径25mm 幅8mm 補助輪なし | 100x72x25[mm] 63[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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------------|-------------------------------------|---|--|--|---|--|---------------------------------|-----------------------------|-------------------------------------|--------|
| シード・ 北陸信 越 | Whitechip 7(ホワイトチップ セブン) 落合 誠治 | メカ:1か月 /オリジナル設 計機体 電気:半年 /オリジナルブ プリント基板 ソフト:2週間 | RX系 /Renesas RX64M 120[MHz] /2000[kB] /512[kB] /64[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] / シーアイ化成 TB6614FNG 無し | 赤外線センサ:18 [個] / SHARP- GP2S700HCP ,TOSHIBA TLN223+TPS611 / 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] / AMS AS5048 / 磁気式 / | 4輪 直径24mm 幅9mm 補助輪なし | 135x85x24[mm] 170[g] | RENESAS 開発ソフト EAGLE | 足立法 |
| シード学 生 | Ovis(オウイス) 渡邊 優介 東京理科大学 Mice | メカ:5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:6ヶ月 | RX系 /Renesas RX-62T 100[MHz] /512[kB] /64[kB] /32[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/100[mAh] /R/Cショップロビン CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / FAULHABAR TB6614 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] / 1717 / 光学式 / | 4輪 直径21mm 幅3.5mm 補助輪なし | 91x65x42[mm] 84[g] | RENESAS 開発ソフト eagle, 鍋 cad | 足立法 |
| シード学 生 | noche(ノーチェ) 大嶽 結衣 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 R5F562TABDFM 50[MHz] /256[kB] /272[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] / FAULHABER TB6614FNG 無し | 赤外線センサ:5 [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] / IEH2-4096 / 磁 気式 / | 2輪 直径25mm 幅8.2mm 補助輪なし | 90x75x25[mm] 89[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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|--|---|---|---|--|--|---|-----------------------------|------------------------|---------------------|
| RT001 | なす太郎(ナスタロウ) 小椋 恵太 明星大学飯島研究室 | 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:0 | RX系 / Renesas RX63N 96[MHz] /1000[kB] /256[kB] /0[kB] | LiPo/ 1 [セルor 本]/7.2[V]/120[mAh] /Hyperion CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / Faulhaber 東芝 TB6614FNG 無し | 可視光センサ:4 [個] / コーデンス ST-1KL3A と Kingbright L- 1513SURC-E / ラインセンサ(反射 光量をAD変換) / | 2輪 直径25mm 幅8mm 2輪 直径9mm 幅9mm | 75x60x55[mm] 150[g] | RENESAS 開発ソフト | 製作途中 |
| RT002 | Morgenstern(モーグステン) 大河原 康晶 明星大学飯島研究室 | メカ:2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:2か月 | RX系 / Renesas RX610 100[MHz] /4[kB] /4[kB] /4[kB] | LiPo/ 1 [セルor 本]/11.1[V]/450[mAh] /HYPERION CPU関係と共用 | maxon motor 2 [個] / マクソンジャパン 無し | 可視光センサ:3 [個] / LBR-127 HLD / 距離センサ(反射光量をAD 変換) / 赤 | 2輪 直径50mm 幅10mm 補助輪なし | 200x150x15[mm] 175[g] | 秋月開発 ソフト | 左手法 |
| RT003 | 汰樹with ロボット(タイキウィズロ ボット) 奥田 汰樹 日野市立三沢中学科学部with明星 大学 | メカ:実質2週間 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:実質2週間 / キット、その他 ソフト:実質2週間 | R8C/M16/M32系 /Renesas R8C/34C R5F21344NFP 20[MHz] /16[kB] /1.5[kB] /1[kB] | アルカリ乾電池 / 2 [セルor 本]/3[V]/1000[mAh]/ TOSHIBA CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / 不明 無し | 赤外線センサ:4 [個] / GENIXTEK CORP. TPR-105 // | 2輪 直径30.5mm 幅13mm 補助輪なし | 131x130x40[mm] 130[g] | block command er | トレース コース記憶 なし |
| RT004 | MR2改00号機(エムアールツーカイ ゼロゼロゴウキ) 志村 康輔 日野市立三沢中学科学部with明星 大学 | メカ:実質2日 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:実質2週間 / キット、その他 ソフト:実質2週間 | R8C/M16/M32系 /Renesas R8C/34C R5F21344CNFP 20[MHz] /16[kB] /1.5[kB] /1[kB] | アルカリ乾電池 / 2 [セルor 本]/3[V]/1000[mAh]/ TOSHIBA CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / 不明 TOSHIBA TBB6612FNG 無し | 赤外線センサ:4 [個] / GENIXTEK CORP. TPR-105 // | 2輪 直径30.5mm 幅13mm 補助輪なし | 131x130x40[mm] 130[g] | block command er | トレース コース記憶 なし |
| RT005 | ブルースター(ブルースター) 守屋 昂紀 日野市立三沢中学科学部with明星 大学 | メカ:実質2日 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:実質2週間 / キット、その他 ソフト:約10日 | R8C/M16/M32系 /Renesas R8C/34C R5F21344CNFP 20[MHz] /16[kB] /1.5[kB] /1[kB] | アルカリ乾電池 / 2 [セルor 本]/3[V]/1000[mAh]/ Toshiba CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / 不明 Toshiba TB6612FNG 無し | 赤外線センサ:4 [個] / GENIXTEK CORP. TPR-105 // | 2輪 直径30.5mm 幅13mm 補助輪なし | 131x130x40[mm] 130[g] | block command er | トレース コース記憶 なし |
| RT006 | ナナ(ナナ) 石川 優輝 日野市立三沢中学科学部with明星 大学 | メカ:実質2週間 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:実質2週間 / キット、その他 ソフト:実質2週間 | R8C/M16/M32系 /Renesas R8C/34C R5F21344CNFP 20[MHz] /16[kB] /1.5[kB] /1[kB] | アルカリ乾電池 / 2 [セルor 本]/3[V]/1000[mAh]/ TOSHIBA CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / 不明 TOSHIBA TB6612FNC 無し | 赤外線センサ:4 [個] / GENIXTEK CORP. TPR-105 // | 2輪 直径30.5mm 幅13mm 補助輪なし | 131x130x40[mm] 130[g] | block command er | トレース コース記憶 なし |
| RT007 | MR-プリンスカー(エムアール・プリ ンスカー) 前田 元樹 日野市立三沢中学科学部with明星 大学 | メカ:実質2日 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:実質2日 / キット、その他 ソフト:実質2週間 | R8C/M16/M32系 /Renesas R8C/34C R5F21344CNFP 20[MHz] /16[kB] /1.5[kB] /1[kB] | アルカリ乾電池 / 2 [セルor 本]/3.0[V]/1000[mAh] /東芝 CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / 不明 TOSHIBA TB6612FNG 無し | 赤外線センサ:4 [個] / GENIXTEK CORP. TPR-105 // | 2輪 直径30.5mm 幅13mm 補助輪なし | 131x130x40[mm] 130[g] | block command er | トレース コース記憶 なし |
| RT008 | MR2改3号機(エムアールツーカイ サンゴウキ) 丹羽 名央規 日野市立三沢中学科学部with明星 大学 | メカ: / 電気: / ソフト: | / [MHz] / [kB] / [kB] / [kB] | / [セルor 本]/[V]/[mAh]/ / [セルor 本]/[V]/[mAh]/ | 0 [個] / 無し | | 0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし | xx[mm] [g] | | 未回答 |
| RT009 | テキ10(テキジュウ) 川原 万人 日野市立三沢中学科学部with明星 大学 | メカ:実質2日 / グループの標準設計機体、キット、その他 電気:実質2週間 / キット、その他 ソフト:実質2週間 | R8C/M16/M32系 /Renesas R8C/34C R5F21344CNFP 20[MHz] /16[kB] /1.5[kB] /1[kB] | アルカリ乾電池 / 2 [セルor 本]/3[V]/1000[mAh]/ TOSHIBA CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / 不明 TOSHIBA TB6612FNG 無し | 赤外線センサ:4 [個] / GENIXTEK CORP. TPR-105 // | 2輪 直径30.5mm 幅13mm 補助輪なし | 131x130x40[mm] 130[g] | block command er | 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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|--------|---|---|---|---|--|--|--|-----------------------------|--|---------------------|
| RT010 | 美影2(ミカゲ) 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:~2016/11 | SH系 /Renesas SH7137 80[MHz] /256[kB] /16[kB] /256[kB] | LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/550[mAh]]/ハイベリオン CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / MAXON ブラシレスモータ 2 [個] / RCX | 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 / 磁気式 / | 4輪 直径26mm 幅10mm 補助輪なし | 146x210x65[mm] 296[g] | Best Technology 開発ソフ ト 鍋CAD、 PCBE | トレース コース記憶 あり |
| RT011 | GEONDONG(English) ParkGeonJu, JeongEuiDong Dankook University, MAZE | メカ:4 months /オリジナル 設計機体 電気:4 months /ユニ バーサル基板(オリジナル 設計) ソフト:4 months | その他 /Texas Instruments tms320f2809 100[MHz] /4[kB] /0[kB] /0[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/650[mAh] /turnigy nano-tech CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / maxon motor tb6612 無し | 赤外線センサ:12 [個] / si-5312, st11ka / ラインセンサ(反射光量を AD変換) / a/d convert ジャイロセンサ:1 [個] / adx300 / A D変換して取込む / 300 degree エンコーダ:2 [個] / maxon motor / 磁気式 / 1024 cpt | 4輪 直径17mm 幅22mm 補助輪なし | 160x180x70[mm] 300[g] | source insight no | トレース コース記憶 あり |
| RT012 | Hamutaro.jp(English) Ba-Xin,Lin / Jun-Guang,Li Lunghwa University Electronic Engineering | メカ:2016/04~05 /オリジ ナル設計機体 電気:2016/05~06 /オリジ ナルプリント基板 ソフト:2016/06~09 | ARM系 /STmicro F405RGT6 168[MHz] /1024[kB] /196[kB] /128[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/8.4[V]/200[mAh] /hyperion CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / FAULHABER ZXMHC3F381N8 無し | 赤外線センサ:9 [個] / OSE111 &TSL262 &QRE1113GR / ラインセ ンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / LY3100ALH / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / FAULHABER / 光学式 / | 4輪 直径27mm 幅11mm 4輪 直径27mm 幅11mm | 112x152.57x28[mm] 125[g] | JLink &Keil C Solidwork s2015 / Altium Designer 16 | トレース コース記憶 あり |
| RT013 | Slug.III(English) CHAO-WEI CHEN / XIN-HAN CAI Lunghwa University of Science and Technology | メカ:1 month /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 | PIC系 /MICROCHIP dsPIC33FJ128MC 804 40[MHz] /128[kB] /16[kB] /128[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/8.4[V]/240[mAh] /CyberPower CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / FAULHABER ZXMHC3A01N8 無し | 赤外線センサ:6 [個] / OPTO- SENSOR / OSE-1L1 / 距離センサ (反射光量をAD変換) / | 4輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし | 120x100x25[mm] 120[g] | MPLAB X IDE SolidWork s / Altium Designer | トレース コース記憶 あり |
| RT014 | HIPPO R2(English) HUAN-JIE LIAO / ZI-ZHAN CAI Lunghwa University of Science and Technology | メカ:1 month /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 month | RX系 /Renesas RX62T 100[MHz] /256[kB] /16[kB] /32[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/8.4[V]/240[mAh] /CyberPower CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / FAULHABER DRV8871 無し | 赤外線センサ:11 [個] / OPTO SENSOR / 距離センサ(反射光量を AD変換) / | 4輪 直径25mm 幅11mm 補助輪なし | 120x100x25[mm] 98[g] | High- performan ce Embedde d Workshop | トレース コース記憶 あり |
| RT015 | Habitus(English) Li,Sheng-Xiang / Lin,Yu-Chin Lunghwa University of Science and Technology | メカ:1 month /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:1 month | ARM系 /STmicro STM32F103RET6 72[MHz] /512[kB] /64[kB] /512[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 ZXMHC3F381N8 無し | 赤外線センサ:4 [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 EN-IE2 400 / 光学式 / | 4輪 直径27mm 幅11mm 4輪 直径27mm 幅11mm | 135x110x27[mm] 130[g] | Keil C solidwork s/Altium Designer Summer 09 | weight method |
| RT016 | Ultimate Pico(English) Liou,Fong-Chun / Cheng,Chien Lunghwa University of Science and Technology | メカ:1 month /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 /STmicro STM32F103RET6 8[MHz] /512[kB] /64[kB] /512[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 DCモータ 1 [個] / Maxon | 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27mm 幅11mm 4輪 直径27mm 幅11mm | 170x120x16[mm] 146[g] | KeilC Solidwork s 2013 | Weight method |
| RT017 | R.A(English) Chiew Shao Xiang Besfer 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 STM32F405 168[MHz] /256[kB] /92[kB] /0[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/8.4[V]/200[mAh] /hobbyking CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / Fauhlhaber Faulhaber 無し | 赤外線センサ:7 [個] / Everlight IR7393C / 距離センサ(反射光量を AD変換) / エンコーダ:2 [個] / Fauhlhaber / 磁 気式 / built in | 4輪 直径25mm 幅14mm 補助輪なし | 120x120x25[mm] 92[g] | keil solliworks | Follow the line |

| 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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|---|---|---|--|--|---|-----------------------------------|-----------------------------|--|---------------------|
| RT018 | Flash:RT(English) Chan Wei Hao 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 stm32F405 168[MHz] /512[kB] /96[kB] /0[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/200[mAh] /HobbyKing CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / Faulhaber ZXMHC3F381 無し | 赤外線センサ:8 [個] / TAOS / 距 離センサ(反射光量をAD変換) / proximity ジャイロセンサ:1 [個] / Invensense ICM20689 / デジタル値出力型 / SPI bus | 4輪 直径25mm 幅15mm 補助輪なし | 125x135x25[mm] 88[g] | keil Solidwork s and Eagle | トレース コース記憶 なし |
| RT019 | Excel:RT-1(English) Khiew Tzong Yong Institute of Technical Education | メカ:2 weeks /オリジナル 設計機体 電気:2 weeks /オリジナ ルプリント基板 ソフト:2 weeks | ARM系 /STmicro 415 84[MHz] /1000[kB] /192[kB] /0[kB] | LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/450[mAh] /hobbyking CPU関係と共用 | DCモータ 4 [個] / didel ZXMHC3F81N8 無し | 赤外線センサ:12 [個] / Sharp/GP2S700 / 距離センサ(反 射光量をAD変換) / photointerrupter ジャイロセンサ:1 [個] / MPU6500 / デジタル値出力型 / accelerometer and gyroscope エンコーダ:2 [個] / AS5040 / 磁気 式 / Magnetic encoder with diametric magnet | 4輪 直径22mm 幅8mm 補助輪なし | 170x160x22[mm] 110[g] | Keil AutoCAD /Solidwor ks/EAGL E | トレース コース記憶 あり |
| RT020 | Diligent3(English) Meng Weilin Institute of Technical Education | メカ:6 /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:3 | ARM系 /STmicro STM32F405 168[MHz] /256[kB] /198[kB] /0[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/8.4[V]/200[mAh] /HobbyKing LiPo/ 2 [セルor 本]/8.4[V]/200[mAh] /hobbyking | DCモータ 2 [個] / Faulhaber ZXMHC3F381 DCモータ 1 [個] / maxon | 赤外線センサ:6 [個] / VISHAY TSAL4400 / 距離センサ(反射光量 をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense / デジタル値出力型 / serial interface エンコーダ:2 [個] / Faulhaber / 磁 気式 / | 4輪 直径25mm 幅14mm 補助輪なし | 160x130x25[mm] 115[g] | Keil solidwork s | トレース コース記憶 なし |
| RT021 | ChenYi(English) ChenYi Ngee Ann Poly | メカ:2 mth /オリジナル設 計機体 電気:3 mth /オリジナル プリント基板 ソフト:4mth | ARM系 /STmicro stm32f1 64[MHz] /512[kB] /64[kB] /0[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/8[V]/280[mAh]/ HobbyKing CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / Faulhaber 1724 ZXMC3A18 無し | 赤外線センサ:7 [個] / Optek OP 165/T1 TSL262 / 距離センサ(反射 光量をAD変換) / エンコーダ:2 [個] / Faulhaber IE256 / 磁気式 / | 4輪 直径24mm 幅10mm 補助輪なし | 130x120x24[mm] 120[g] | Eclipse IronCad/ CadStar | No name |
| RT022 | Ning3(English) Ng Beng Kiat Ngee Ann Poly | メカ:2mth /オリジナル設 計機体 電気:2mth /オリジナルブ リント基板 ソフト:3mth | ARM系 /STmicro stm32f4 64[MHz] /1024[kB] /128[kB] /0[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/8[V]/280[mAh]/ HobbyKing CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / Faulhaber 15S24 DRV8835 無し | 赤外線センサ:16 [個] / Kingsbright KP-1608F3C/KP-1608P1C / 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 / 3-axis gyro/3-axis accelerometer エンコーダ:2 [個] / Faulhaber/IE200 / 磁気式 / | 2輪 直径24.5mm 幅10mm 補助輪なし | 160x160x24.5[mm] 108[g] | Eclipse IronCad/ CadStar | No name |
| RT023 | Jehu 2(English) David Otten Massachusetts Institute of Technology | メカ:2 years /オリジナル 設計機体 電気:2 years /オリジナル プリント基板 ソフト:2 years | PIC系 /MICROCHIP dsPIC33EP512MC 806 60[MHz] /178[kB] /26[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 ZXMHC3F381N8 MOSFET H-Bridge 無し | 赤外線センサ:1 [個] / Hamamatsu S3274 PSD / ラインセンサ(反射光 量をAD変換) / a PSD sensor is used for line sensing ジャイロセンサ:1 [個] / MAX21003 / デジタル値出力型 / dual-axis digital output gyroscope エンコーダ:1 [個] / MicroMo IE2- 512 / 磁気式 / integrated with the drive motor その他:1 [個] / Analog Devices ADXL345 / assist with distance measurement | 4輪 直径22.9mm 幅8.5mm 補助輪なし | 51x143.5x57.5[mm] 100[g] | MPLAB X IDE Cadkey, PADS | 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x幅x高さ[mm] 重量[g] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|---|--|---|--|---|--|--|-----------------------------|----------------------------------|---------------------|
| RT024 | Lamborghini(English) Andrés Bercovich/Cristian Hewstone/Eugenio Herrera UTFSM-PUC, CHILE | メカ:1 year /オリジナル設計機体 電気:1 year /ユニバーサル基板(オリジナル設計) ソフト:2 years | ARM系 /Atmel MK20DX256 96[MHz] /256[kB] /64[kB] /2[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.2[V]/240[mAh] /China CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / China TB6612fng 無し | 赤外線センサ:8 [個] / Fairchild QRE1113GR / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) / エンコーダ:2 [個] / Infineon TLE4946-2K / 磁気式 / | 2輪 直径23mm 幅8mm 補助輪なし | 140x120x40[mm] 100[g] | Arduino Inventor / Eagle | トレース コース記憶 あり |
| RT025 | ロボ2号(ロボニゴウ) 山本 健一 明星大学飯島研究室 | 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か月 | RX系 /Renesas RX63N 96[MHz] /1000[kB] /128[kB] /1000000[kB] | LiPo/ 1 [セルor 本]/7.4[V]/120[mAh] /HYPERION CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / maxon motor 無し | 赤外線センサ:4 [個] / コーデンシ製 フォトトランジスタST-1KL3A / 距離 センサ(反射光量をAD変換) / | 2輪 直径11mm 幅9mm 補助輪なし | 100x100x100[mm] 200[g] | RENESAS 開発ソフト | 足立法 |
| RT026 | TISK(ティーアイエスケイ) 高田 泰佑 芝浦工業大学SRDC | メカ:4か月 /グループの 標準設計機体、キット、そ その他 電気:4か月 /プリント基 板 | ARM系 /STmicro STM32F103R ET6 64[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] / oriental moter 無し | 赤外線センサ:9 [個] / RPR-220 / 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 | 150x150x85[mm] 750[g] | eclipse | トレース コース記憶 なし |
| RT027 | NAMAWASABI(ナマワサビ) 小池 一輝 芝浦工業大学SRDC | メカ:2か月 /グループの 標準設計機体、キット、そ その他 電気:2か月 /オリジナル プリント基板 | ARM系 /STmicro STM32F103RTC 72[MHz] /128[kB] /64[kB] /128[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] / S.T.L.JAPAN tb6612fng 無し | 赤外線センサ:7 [個] / RPR-220 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / | 2輪 直径40mm 幅5mm 補助輪なし | 143x150x63[mm] 240[g] | Eclipse eagle | トレース コース記憶 なし |
| RT028 | もじゃ号(モジャゴウ) 石井 拓海 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 その他 電気:2週間 /キット、そ その他 | ARM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 無し | 赤外線センサ:9 [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 | 150x150x85[mm] 750[g] | Eclipse Autodesk Inventer | トレース コース記憶 なし |
| RT029 | オオフチ1号(オオフチイチゴウ) 大淵 陽 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 その他 電気:1週間 /プリント基板 ソフト:1週間 | ARM系 /STmicro STM32fret6 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 無し | 赤外線センサ:9 [個] / RPR226 / 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 | 150x150x85[mm] 750[g] | eclipse auto desk inventer | トレース コース記憶 なし |
| RT030 | B-trace 01(ビートレース ゼロワン) 野村 太一 芝浦工業大学SRDC | メカ: / 電気: / ソフト: | / [MHz] / [kB] / [kB] / [kB] | / [セルor 本]/[V]/[mAh]/ / [セルor 本]/[V]/[mAh]/ | 0 [個] / 無し | | 0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし | xx[mm] [g] | | 未回答 |
| RT031 | ロボずきんちゃん(ロボズキンチャ ン) 伊藤 寛子 渋谷教育学園幕張中学校電気部 | メカ:2015.7~ /グループの 標準設計機体、キット、そ その他 電気:2015.5~ /ユニバー サル基板 ソフト:2016.10~ | PIC系 /MICROCHIP PIC18F1320 40[MHz] /8[kB] /0.256[kB] /0.256[kB] | その他/ 6 [セルor 本]/6.0[V]/1900[mAh] /Panasonic CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / タミヤ 無し | 赤外線センサ:2 [個] / ローム社 RPR-220 / 距離センサ(反射光量 をAD変換) / | 2輪 直径50mm 幅25mm 1輪 直径10mm 幅10mm | 220x80x100[mm] 500[g] | MPLAB | トレース コース記憶 なし |
| RT032 | ポーノくん(ポーノクン) 大野 隆輔 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:3ヶ月 /ユニバーサ ル基板 ソフト:3ヶ月 | PIC系 /MICROCHIP dsPIC30F4013 40[MHz] /2048000[kB] /2048000[kB] /8[kB] | NiMH/ 6 [セルor 本]/5[V]/1900[mAh]/ パナソニック NiMH/ 6 [セルor 本]/7.2[V]/1900[mAh] /パナソニック | DCモータ 2 [個] / マブチモーター TA7291P 無し | 赤外線センサ:9 [個] / RPR220 / ラ インセンサ(反射光量を2値化変換) / | 2輪 直径5.5mm 幅2.2mm 1輪 直径2.5mm 幅1.2mm | 175x150x90[mm] 320[g] | マイク ロ チップ | 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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|---|---|--|--|--|--|--|-----------------------------|--------------------------------------|---------------------|
| RT033 | 長工ST(チョウコウエステー) 大井 準 長野県工科短期大学校 | 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 / キット、その他 ソフト:2ヶ月 | ARM系 / Texas Instruments AM1808 300[MHz] /16000[kB] /64000[kB] /16000000[kB] | その他 / 1 [セルor本] /7.4[V] /2200[mAh] /LEGO CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / LEGO 無し | 可視光センサ:3 [個] / LEGO / 距離センサ(反射光量をAD変換) / | 2輪 直径80mm 幅15mm 補助輪なし | 200x150x120[mm] 750[g] | GCC | トレース コース記憶 なし |
| RT034 | ギャラボリー(ギャラボリー) 深井 優 | 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 / プリント基板 ソフト:5か月 | PIC系 /MICROCHIP PIC24FJ64GA004 10[MHz] /64[kB] /8[kB] /64[kB] | LiPo / 2 [セルor本] /7[V] /500[mAh] / ZIPPY CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / MAXON 無し | 可視光センサ:9 [個] / GENIXTEK CORP、TPR-105 / 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、L3GD20 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / MAXON、MR、228181 / 磁気式 / | 2輪 直径16mm 幅10mm 補助輪なし | 160x180x50[mm] 260[g] | MPLAB IDE CSIEDA5 | トレース コース記憶 なし |
| RT035 | はやぶさII(ハヤブサツー) 青木 弓子 | メカ:1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ヶ月 | その他 /STMicroelectronics F401RE 84[MHz] /0[kB] /96[kB] /512[kB] | LiPo / 1 [セルor本] /11.1[V] /2200[mAh] / Ω MATCHED CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / Pololu 無し | 赤外線センサ:11 [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42mm 幅15mm 補助輪なし | 160x200x120[mm] 850[g] | mbed AUTOCA D | トレース コース記憶 なし |
| RT036 | ワイズパンサー I(ワイズパンサー) 坂本 亮賢 東京電機大学 ロボット研究会 | 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] /1000[kB] /192[kB] /0[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 BD65496MUV 無し | 赤外線センサ:6 [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] / BOSCH BMI160 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / AMS AS5047P / 磁気式 / | 4輪 直径27mm 幅10mm 補助輪なし | 77x170x28[mm] 80[g] | CoIDE DesignSp ark PCB | トレース コース記憶 あり |
| RT037 | サイコ(サイコ) 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:10日 / キット、その他 ソフト:不明 | AVR系 / Atmel ATmega328P 8[MHz] /32[kB] /1[kB] /1[kB] | LiPo / 2 [セルor本] /7.4[V] /450[mAh] /ORION LiPo / 2 [セルor本] /7.4[V] /450[mAh] /ORION | DCモータ 2 [個] / タミヤ 無し | 赤外線センサ:6 [個] / Letex Technology / ラインセンサ(反射光量をAD変換) / | 2輪 直径35mm 幅15mm 補助輪なし | 100x100x50[mm] 230[g] | AVR Studio KiCad | トレース コース記憶 なし |
| RT038 | セイゴ(セイゴ) 鈴木 遥華 東京電機大学 ロボット研究会 | 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(オリジナル設計) ソフト:6か月 | ARM系 / Atmel ATmega168p 0~20[MHz] /16[kB] /1[kB] /512[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] / Tamiya BD6222HFP-TR 無し | 赤外線センサ:6 [個] / LBR-127HLD / ラインセンサ(反射光量を2値化変換) / エンコーダ:2 [個] / AMS / 磁気式 / | 2輪 直径30mm 幅10mm 2輪 直径30mm 幅10mm | 100x140x40[mm] 240[g] | AVR Studio KICAD | トレース コース記憶 なし |
| RT039 | Terrestrial-0(テレストリアルゼロ) 朝原 元夢 | メカ:2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:3か月 | ARM系 / STmicro Cortex-M4 72[MHz] /64[kB] /16[kB] /0[kB] | LiPo / 2 [セルor本] /7.2[V] /120[mAh] /turnigy CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / STL株式会社 TA7291p(東芝) 無し | 赤外線センサ:34 [個] / RPR-200(Rohm) / 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 / デジタル値出力型 / 3軸加速度も計測可能 | 2輪 直径24mm 幅8mm 1輪 直径10mm 幅4mm | 150x160x50[mm] 90[g] | mbedオン ラインコン パイラ solidworks | 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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|---|---|--|--|--|--|--|--------------------------------|---|---------------------|
| RT040 | 熱海2(アタミ ツー) 沖野 友亮 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:3ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:3ヶ月 | ARM系 /STmicro STM32F303K8T6 64[MHz] /64[kB] /16[kB] /0[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/360[mAh] /OK模型 CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / Faulhaber ROHM製 BD6222HFP-TR 無し | 赤外線センサ:7 [個] / スタンレー電 気 PS1101W / ラインセンサ(反射 光量をAD変換) / あえて可視光 LEDで照らすことで、人の目の分光 感度に近づけないかと実験中です。 ジャイロセンサ:1 [個] / STMicroelectronics L3GD20 / デジ タル値出力型 / 特になし。 エンコーダ:2 [個] / Faulhaber IE2- 512 / 磁気式 / 特になし。 | 2輪 直径24mm 幅10mm 補助輪なし | 90x140x40[mm] 125[g] | GCC 基板CAD: MBE, 機 械CAD: Onshape | トレース コース記憶 あり |
| RT041 | 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:1ヶ月 | ARM系 /STmicro STM32F303K8T6 72[MHz] /64[kB] /16[kB] /0[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 TB6612FNG 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 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / IE2-512 / 磁気 式 / | 4輪 直径24.5mm 幅10mm 補助輪なし | 108.5x106x25[mm] 135[g] | COIDE INVENTO R, EAGLE | トレース コース記憶 なし |
| RT042 | RamRider(ラムライダー) 鹿野 貴裕 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:5ヶ月 /オリジナルプリント基板 ソフト:2ヶ月 | ARM系 /STmicro STM32F405RG 168[MHz] /1000[kB] /196[kB] /0[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/8.3[V]/180[mAh] /TURNIGY CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / Faulhaber TB6612 無し | 赤外線センサ:5 [個] / TSKS5400S&TEKT5400S / ラインセ 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] / IE2-100 / 磁気 式 / その他:2 [個] / LBR-127 / マー カーセンサー | 4輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし | 120x126x25[mm] 130[g] | GCC Eagle,Inve ntor | トレース コース記憶 あり |
| RT043 | sol fantasista(ソル 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 /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 STM32F303K 8T6 最大72[MHz] /64[kB] /12[kB] /4[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/1300[mAh]]/部にあるものを用い ます。 CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / IMON TB6612FNG 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 / / 未実装 エンコーダ:2 [個] / フォトインタラ ブタで自作 / 光学式 / | 2輪 直径30mm 幅10mm 2輪 直径30mm 幅10mm | 160x140x60[mm] 300[g] | 秋月開発 ソフト EAGLE | トレース コース記憶 なし |
| RT044 | Overture(オーヴァーチュア) 片山 裕太 立命館大学ロボット技術研究会 | メカ: / 電気: / ソフト: | / [MHz] / [kB] / [kB] / [kB] | / [セルor 本]/[V]/[mAh]/ / [セルor 本]/[V]/[mAh]/ | 0 [個] / 無し | | 0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし | xx[mm] [g] | | 未回答 |
| RT045 | 初日の出(ハツヒノデ) 本田 卓 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:2週間 /オリジナルプリント基板 ソフト:10日 | ARM系 /STmicro ARM®32-bit Cortex®-M4 CPU with FPU 72[MHz] /64[kB] /16[kB] /0[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/360[mAh] /tamazo CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / S.T.L.JAPAN TB6612FNG TOSHIBA 無し | 赤外線センサ:7 [個] / GENIXTEK CORP 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] / Umemoto LLC MPU-6050 / デジタル値出力 型 / | 4輪 直径26mm 幅11mm 補助輪なし | 10x15x5[mm] 300[g] | mbet KiCad | トレース コース記憶 なし |
| RT046 | Re物理(リアルパートブツリ) 門野 広大 立命館大学ロボット技術研究会 | 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 /STmicro stm32f303k8t6 72M[MHz] /64[kB] /16[kB] /0[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] / S.T.L.JAPAN TB6612FNG 無し | 赤外線センサ:7 [個] / LBR-127 HLD / ラインセンサ(反射光量を AD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / MPU9250 / / | 4輪 直径25mm 幅7mm 補助輪なし | 97.550x96.500x43[mm] 200[g] | m-bed 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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|--|--|--|--|---|---|--|-----------------------------|----------------------------|---------------------|
| RT047 | うなぎちゃん(ウナギちゃん) 前川 由依 青山学院大学 | メカ: / 電気: / ソフト: | / [MHz] / [kB] / [kB] /[kB] | / [セルor 本]/[V]/[mAh]/ /[セルor 本]/[V]/[mAh]/ | 0 [個] / 無し | | 0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし | xx[mm] [g] | | 未回答 |
| RT048 | 走ルンです(ハシルンデス) 土橋 徹平 青山学院大学 | 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:2週間 | AVR系 /Atmel ATmegaU4 16[MHz] /32[kB] /2.5[kB] /1[kB] | LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/240[mAh]/HYPERION LiPo/ 2 [セルor 本]/11.1[V]/240[mAh]/HYPERION | ステッピングモータ 2 [個] / 多摩川精 機 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AD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / 村田製作所 ENC-03R / AD変換して取込む / | 2輪 直径53mm 幅7mm 補助輪なし | 160x140x85[mm] 650[g] | ArduinoID E | トレース コース記憶 なし |
| RT049 | TKGたらこすば(ティーケージータラ コスバ) 堀江 真太 青山学院大学 | 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(オリジナル設計) ソフト:3ヶ月 | AVR系 /Atmel ATMEGA328P 16[MHz] /32[kB] /2[kB] /1[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/1100[mAh]/STL株式会社 CPU関係と共用 | DCモータ 1 [個] / マブチ TOSHIBA TA7291P RCサーボモータ 1 [個] / Tower Pro | 赤外線センサ:6 [個] / GENIXTEK CORP. TPR-105F / ラインセンサ (反射光量をAD変換) / | 2輪 直径55mm 幅25mm 2輪 直径55mm 幅25mm | 190x170x97[mm] 390[g] | Arduino IDE | トレース コース記憶 あり |
| RT050 | NX-WW 白風(ニャンパックスダブ リュダブリュ シラカゼ) 出射 幹也 青山学院大学MebiAsエンジニアリ ング愛好会 | メカ: / 電気: / ソフト: | / [MHz] / [kB] / [kB] /[kB] | / [セルor 本]/[V]/[mAh]/ /[セルor 本]/[V]/[mAh]/ | 0 [個] / 無し | | 0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし | xx[mm] [g] | | 未回答 |
| RT051 | ブルファンゴ(ブルファンゴ) 金安 雄大 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 10[MHz] /128[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] / マクソン 無し | 赤外線センサ:7 [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10mm 補助輪なし | 140x140x40[mm] 180[g] | RENESAS 開発ソフト | トレース コース記憶 あり |
| RT052 | シルバーフレーム(シルバーフレーム) 内藤 修太郎 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 10[MHz] /128[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] / マクソン 無し | 赤外線センサ:7 [個] / SHARP / 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10mm 補助輪なし | 140x140x40[mm] 180[g] | RENESAS 開発ソフト | トレース コース記憶 あり |
| RT053 | ブラック(ブラック) 小澤 等 銀座商店街 | 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:3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]/300[mAh]/DockeyPower CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / maxon 無し | 赤外線センサ:8 [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20mm 幅18mm 補助輪なし | 180x175x30[mm] 255[g] | MPLAB | トレース コース記憶 なし |
| RT054 | 黄金鯉7(オウゴンアジセブン) 大橋 辰也 銀座商店街 | 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 96[MHz] /16[kB] /2[kB] /1[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/240[mAh] /Tahmazo LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/240[mAh]/Tahmazo | DCモータ 2 [個] / マクソン 東芝 TB6643KQ 無し | 赤外線センサ:6 [個] / 浜松ホトニ クス S7136 TPR-105F / 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) / | 4輪 直径22mm 幅20mm 補助輪なし | 240x170x50[mm] 300[g] | MPLAB | トレース コース記憶 なし |
| RT055 | 天秤19(テンビンジュウキュウ) 畠山 和昭 銀座商店街 | メカ:3日 /オリジナル設計 機体 電気:5日 /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] /HYPERION CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / maxon 型番 4AM12 メー カ HITACHI 無し | 赤外線センサ:7 [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] | MPLAB IDE,HI- TECH C | 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x幅x高さ[mm] 重量[g] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|---|--|--|--|--|--|--|-----------------------------|--|---------------------|
| RT056 | Dolly'16R(ドリージュウロクアール) 大貫 篤 神奈川県立生田高校 パソコン研究部 | 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:三か月 | PIC系 /MICROCHIP PIC32MX250F128 D 64[MHz] /128[kB] /32[kB] /64[kB] | LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/180[mAh]/TURNIGY CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / FAULHABER TOSHIBA TB6612FNG 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] / FAULHABER IE2-16 / 磁気式 / | 2輪 直径60mm 幅25mm 補助輪なし | 108x140x60[mm] 253[g] | MPLAB XC32 + テ キストエ ディタ JW_GAD, MBE | トレース コース記憶 あり |
| RT057 | オコジョ(オコジョ) 浅野 俊昭 千葉県立館山総合高等学校 | メカ:14day /グループの 標準設計機体、キット、そ の他 電気:14day /オリジナル プリント基板 ソフト:0 | その他 /リレー シーケンス 0 0[MHz] /0[kB] /0[kB] /0[kB] | アルカリ乾電池/ 6 [セルor 本]/6[V]/0[mAh]/各 社 CPU関係と共用 | DCモータ 3 [個] / 田宮 なし DCモータ 1 [個] / 田宮 | 赤外線センサ:5 [個] / オムロン、 EE-SB5 / ラインセンサ(反射光量を 2値化変換) / | 4輪 直径30mm 幅15mm 補助輪なし | 230x230x120[mm] 250[g] | リレー シーケ ンス制 御の ため未 使用 オート | リレーシー ケンス制御 |
| RT058 | 武甲_4(ブコウヨン) 加藤 諒也 秩父農工科学高等学校 | 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 /オリジナル プリント基板 ソフト:6ヶ月 | SH系 /Renesas SH7125 48[MHz] /8[kB] /8[kB] /0[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] / マクソン 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) / エンコーダ:2 [個] / マクソン // モータに付属 | 4輪 直径25mm 幅13mm 補助輪なし | 160x125x25[mm] 150[g] | RENESAS 開発ソフト | 無し |
| RT059 | 武甲_2(ブコウニ) 杉田 裕樹 秩父農工科学高等学校 | メカ:4ヶ月 /グループの標 準設計機体、キット、その 他 電気:3ヶ月 /オリジナル プリント基板 | PIC系 /microchip dsPIC30F4012 64[MHz] /16[kB] /2[kB] /1[kB] | LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/550[mAh]/hyperion CPU関係と共用 | DCモータ 4 [個] / マクソン 無し | 赤外線センサ:8 [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) / | 4輪 直径22mm 幅15mm 補助輪なし | 180x170x45[mm] 564[g] | MPLAB C30 | 無し |
| RT060 | スカイレイカー2型(スカイレイカー ニガタ) 伊藤 ひさし | メカ: / 電気: / ソフト: | / [MHz] / [kB] / [kB] / [kB] | / [セルor 本]/[V]/[mAh]/ / [セルor 本]/[V]/[mAh]/ | 0 [個] / 無し | | 0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし | xx[mm] [g] | | 未回答 |
| RT061 | 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年頃から断 続的に製作) /オリジナル 設計機体 電気: 不明(2000年頃から 断続的に製作) /ユニバー サル基板(オリジナル設 計) | H8系 /Renesas H8/3069F 25[MHz] /512[kB] /16[kB] /128[kB] | アルカリ乾電池/ 6 [セルor 本]/9[V]/0[mAh]/不 明 アルカリ乾電池/ 2 [セルor 本]/3[V]/0[mAh]/不 明 | DCモータ 2 [個] / タミヤ パワーMOS FETに よるディスクリット (2SJ471、2SK3142) 無し | 赤外線センサ:8 [個] / TPR-105 F / 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12mm | 220x186x170[mm] 1000[g] | 自作仮想 機械、自 作言語 (の予定、 製作中) 使用せず | トレース コース記憶 なし |
| RT062 | akaruihoshi(アカレイホシ) 中橋 和也 | メカ: / 電気: / ソフト: | / [MHz] / [kB] / [kB] / [kB] | / [セルor 本]/[V]/[mAh]/ / [セルor 本]/[V]/[mAh]/ | 0 [個] / 無し | | 0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし | xx[mm] [g] | | 未回答 |
| RT063 | エンデバー2016(エンデバーニセ ンジュウロク) 野口 幸江 | 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 | ARM系 /Atmel ATmega328 20[MHz] /1[kB] /2[kB] /32[kB] | LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/450[mAh]/ハイペリオン CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / タミヤ 東芝 TB6612FNG 無し | 赤外線センサ:8 [個] / 浜松フォトニ クス S7136 / デジタル値出力距離 センサ / | 2輪 直径45mm 幅20mm 補助輪なし | 130x100x50[mm] 500[g] | Arduino IDE | トレース コース記憶 なし |
| RT064 | RS-100(アールエスヒャク) 遠藤 隆記 極東技術結社 | メカ:設計中のため未定 / グループの標準設計機 体、キット、その他 電気:設計中のため未定 /オリジナルプリント基板 ソフト:作成前のため未定 | ARM系 /STmicro STM32F303K 8T6 72MHz[MHz] /0[kB] /16[kB] /64[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/350[mAh] /未定 CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / 不明(ジャンク品) 未定 DCモータ 1 [個] / 不明(ジャンク品) | 赤外線センサ:4 [個] / 未定 / ライ ンセンサ(反射光量をAD変換) / | 4輪 直径25mm 幅11mm 補助輪なし | 120x140x30[mm] 150[g] | MBED PCBE | 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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|--|---|---|---|--|--|--|-----------------------------|---|---------------------|
| RT065 | ロボテナショップ営業車(ロボテナショップエイギョウシャ) 黒川 旭 ロボテナショップ | メカ:3日 /オリジナル設計 機体 電気:3日 /ユニバーサル 基板(オリジナル設計) ソフト:10日 | AVR系 /Atmel ATMega328P 16[MHz] /32[kB] /2[kB] /1[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/300[mAh] /DUALSKY CPU関係と共用 | DCモータ2 [個] / 不明 L293D 無し | 赤外線センサ:4 [個] / シャープ、 GP2S700 / ラインセンサ(反射光量 をAD変換) / エンコーダ:1 [個] / アルファ技研、 REL18-100AN / 光学式 / | 2輪 直径20mm 幅10mm 補助輪なし | 150x100x40[mm] 300[g] | Arduino開 発環境 TinkerCA D、PCBE | トレース コース記憶 あり |
| RT066 | 東洋島7段(トヨシマナナダン) 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: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 /ユニバーサ ル基板(オリジナル設計) | SH系 /Renesas SH-7125 50[MHz] /128[kB] /8[kB] /128[kB] | LiPo/ 1 [セルor 本]/7.4[V]/320[mAh] /HYPERION CPU関係と共用 | DCモータ2 [個] / maxon BD6222HFP 無し | 赤外線センサ:11 [個] / TLN101A (東芝),S7136(浜松ホトニクス) / ラ インセンサ(反射光量 / ラインセン サ(反射光量を2値化変換) / | 4輪 直径23.5mm 幅11mm 補助輪なし | 160x150x30[mm] 220[g] | RENESAS 開発ソフト AutoCAD mechanic al | トレース コース記憶 なし |
| RT067 | 1号!(イチゴウ) 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:2週間 /オリジナル プリント基板 ソフト:2ヶ月 | SH系 /Renesas SH7125 50[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 無し | 赤外線センサ:10 [個] / TLN101A (東芝),S7136(浜松ホトニクス) / 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 | 153x145x27[mm] 250[g] | RENESAS 開発ソフト AutoCAD, Eagle | トレース コース記憶 あり |
| RT068 | 兜II(カブツツー) 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ヵ月 | SH系 /Renesas SH7125 50[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 BD6222HFP 無し | 赤外線センサ:9 [個] / 東芝 TLN101A ,浜松ホトニクス S7136 / ラインセンサ(反射光量を2値化変 換) / エンコーダ:2 [個] / MAXON / 光学 式 / | 4輪 直径23.5mm 幅11mm 補助輪なし | 156x157x25[mm] 180[g] | RENESAS 開発ソフト AutoCAD | トレース コース記憶 なし |
| RT069 | チャック・ノリス(チャックノリス) 関 柊哉 日本工業大学マイクロコンピュータ 研究部 | メカ:1ヵ月 /グループの標 準設計機体、キット、そ の他 電気:3ヵ月 /ユニバーサ ル基板 ソフト:1ヵ月 | PIC系 /MICROCHIP dspic30f4012 96[MHz] /2048[kB] /1024[kB] /1.024[kB] | LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]]/thmazo CPU関係と共用 | DCモータ2 [個] / macon TB6643KQ 無し | 赤外線センサ:8 [個] / N101A / ラ インセンサ(反射光量をAD変換) / | 2輪 直径22mm 幅20mm 2輪 直径22mm 幅20mm | 135x160x45[mm] 250[g] | mplab x | トレース コース記憶 なし |
| RT070 | ミ(クスイー) 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: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(オリジナル設計) ソフト:1ヶ月 | PIC系 /MICROCHIP dsPIC30F4012 96[MHz] /2048[kB] /1024[kB] /2[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/360[mAh]]/Thamazo LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh]]/Thamazo | DCモータ2 [個] / マクソンモータ MP4207 無し | 赤外線センサ:7 [個] / ジャンク / / | 2輪 直径25mm 幅18mm 補助輪なし | 150x122x50[mm] 450[g] | MPラボ | トレース コース記憶 なし |
| RT071 | ゴールド(ゴールド) 永峰 義人 狭山工業高校メカトロ研究部 | メカ:六ヶ月 /グループの 標準設計機体、キット、そ の他 電気:六ヶ月 /キット、そ の他 ソフト:六ヶ月 | 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 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21mm 幅9.5mm 補助輪なし | 175x121x35[mm] 260[g] | MPLAB | トレース コース記憶 なし |
| RT072 | シルバー(シルバー) 玉井 悠也 狭山工業高校メカトロ研究部 | メカ:六ヶ月 /グループの 標準設計機体、キット、そ の他 電気:六ヶ月 /キット、そ の他 ソフト:六ヶ月 | 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 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21mm 幅9.5mm 補助輪なし | 175x121x36[mm] 260[g] | MPLAB | 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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|---|---|--|--|--|---|------------------------------------|-----------------------------|-------------------------|---------------------|
| RT073 | かめかめ号(カメカメゴウ) 池亀 大樹 埼玉県立新座総合技術高等学校 | 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 | PIC系 /MICROCHIP DSPIC30F4012 96[MHz] / 48[kB] /2.48[kB] /1.24[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/360[mAh] /Tahmazo LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh] /Tahmazo | DCモータ 2 [個] / maxon TOSHIBA、 TB6643KQ 無し | 赤外線センサ:10 [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 | 2500x1800x500[mm] 285[g] | MPLAB IDE | トレース コース記憶 なし |
| RT074 | かじゅまる(カジュマル) 梶 祐一郎 埼玉県立新座総合技術高等学校 | メカ:2か月 / グループの標 準設計機体、キット、その 他 電気:5か月 / ユニバーサ ル基板 | PIC系 /Renesas R5F52206BDFM 20[MHz] / 256[kB] /16[kB] / 0[kB] | LiPo/ 3 [セルor 本]/11.7[V]/550[mAh] /HYPERION CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / Maxon 4AM12 HITACHI 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2 値化変換) / | 2輪 直径22mm 幅20mm 補助輪なし | 180x180x45[mm] 260[g] | RENESAS 開発ソフト | トレース コース記憶 なし |
| RT075 | drop(ドロップ) 渡部 森太 埼玉県立新座総合技術高等学校 | メカ:2ヶ月 / グループの標 準設計機体、キット、その 他 電気:1ヶ月 / オリジナル プリント基板 | RX系 /Renesas R5F52206BDFM 20[MHz] / 250[kB] /16[kB] / 0[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 TB66K9 TOSHIBA 無し | 赤外線センサ:10 [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20.5mm 補助輪なし | 200x155x40[mm] 240[g] | RENESAS 開発ソフト | トレース コース記憶 なし |
| RT076 | yuremon Ra2.0(ユレモンアール エーニイテンゼロ) 渡部 翔太 埼玉県立新座総合技術高等学校 | 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 | RX系 /Renesas R5F52206BDFM 20[MHz] / 256[kB] /16[kB] / 0.25[kB] | LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/400[mAh] /HYPERION CPU関係と共用 | DCモータ 4 [個] / maxon TB6643KQ TOSHIBA 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) / | 4輪 直径20mm 幅22mm 補助輪なし | 180x175x50[mm] 355[g] | RENESAS 開発ソフト | トレース コース記憶 なし |
| RT077 | oh! 瑠美(オオツルミ) 波田 泰樹 埼玉県立新座総合技術高等学校 | メカ:7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:結構 | RX系 /Renesas R5F52206BDFM 20[MHz] / 256[kB] /16[kB] / 0[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 TB66KQ TOSHIBA 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22.0mm 幅20.0mm 補助輪なし | 220x220x40[mm] 350[g] | RENESAS 開発ソフト | トレース コース記憶 なし |
| RT078 | 蟻狩り(アリガリ) 有賀 陸 埼玉県立新座総合技術高等学校 | 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 | PIC系 /MICROCHIP 30F4012 96[MHz] / 48[kB] /2048[kB] /1024[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/550[mAh] /HYPERION LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1100[mA h]/HYPERION | DCモータ 2 [個] / maxon 4AM12 TOSHIBA 無し | 赤外線センサ:10 [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20.5mm 補助輪なし | 224x154x50[mm] 331[g] | MALAB IDE,C-30 なし | トレース コース記憶 なし |
| RT079 | ライト(ライト) 松嶋 祐樹 埼玉県立新座総合技術高等学校 電子機械科 | 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(オリジナル設計) ソフト:1週間 | PIC系 /MICROCHIP DSPIC30F4012 96[MHz] / 48[kB] /2048[kB] / 1[kB] | LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/750[mAh] /HYPERION LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/360[mAh] /HYPERION | DCモータ 2 [個] / maxon TOSHIBA 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 | 140x150x40[mm] 270[g] | C30 無し | トレース コース記憶 なし |
| RT080 | Sehnsucht(ゼーンズフト) 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 | PIC系 /MICROCHIP dsPIC30F4012 96[MHz] / 48[kB] /2[kB] / 1[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/320[mAh] /HYPERION LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh] /Tahmazo | DCモータ 2 [個] / maxon TB6643KQ 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23mm 幅20mm 補助輪なし | 190x184x35[mm] 270[g] | MPLAB | トレース コース記憶 なし |
| RT081 | 黒熊 V01(クマモン ブイゼロワン) 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: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:1か月 | PIC系 /MICROCHIP dsPIC30F4012 96[MHz] / 48[kB] /2[kB] / 1[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/320[mAh] /HYPERION LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/360[mAh] /Tahmazo | DCモータ 2 [個] / maxon TB6643KQ 無し | 赤外線センサ:10 [個] / S7136 / ラ インセンサ(反射光量をAD変換) / | 2輪 直径22mm 幅13mm 補助輪なし | 273x165x35[mm] 290[g] | MPLAB | トレース コース記憶 なし |
| RT082 | アルジャーノン(アルジャーノン) 山田 翔太 東京工芸大学からくり工房OB | 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 | H8系 /Renesas H8-3694F 20[MHz] / 32[kB] /2[kB] / 0[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] / オリエンタ ルモーター 無し | 赤外線センサ:10 [個] / 浜松トニ クス / デジタル値出力距離センサ / | 2輪 直径52mm 幅8mm 補助輪なし | 110x150x105[mm] 692[g] | GCC | 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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|---|--|--|---|---|--|--------------------------------|-----------------------------|---|---------------------|
| RT083 | セブン(セブン) 館野 優也 東京工芸大学からくり工房 | 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 | H8系 /Renesas 3694-f 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /32[kB] | LiPo/ 3 [セルor 本]/12[V]/360[mAh]/ Tahmazo CPU関係と共用 | ステッピングモータ 2 [個] / oriental moter SLA7073 無し | 赤外線センサ:7 [個] / 浜松フォトニ クス S4286-51 / デジタル値出力距離 センサ ラインセンサ(反射光量を 2値化変換) / | 2輪 直径52mm 幅8mm 補助輪なし | 180x140x192[mm] 729[g] | GCC なし | トレース コース記憶 あり |
| RT084 | ライオンロック(ライオンロック) 佐久間 大貴 東京工芸大学からくり工房 | 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 | H8系 /Renesas 3694-f 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /32[kB] | LiPo/ 3 [セルor 本]/12[V]/360[mAh]/ Tahmazo CPU関係と共用 | ステッピングモータ 2 [個] / oriental moter SLA7073 無し | 赤外線センサ:7 [個] / 浜松フォトニ クス S4286-51 / デジタル値出力距離 センサ ラインセンサ(反射光量を 2値化変換) / | 2輪 直径52mm 幅8mm 補助輪なし | 180x140x192[mm] 729[g] | GCC なし | トレース コース記憶 あり |
| RT085 | さいとうれーす(サイトウレース) 斎藤 巧真 東京工芸大学からくり工房 | 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／キット、その他 | H8系 /Renesas 164 10[MHz] /4[kB] /4[kB] /4[kB] | LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/1000[mA h]/Tamazoh CPU関係と共用 | ステッピングモータ 2 [個] / RC 無し | 可視光センサ:3 [個] / HLMP- / ラ インセンサ(反射光量をAD変換) / | 2輪 直径30mm 幅10mm 補助輪なし | 100x45x50[mm] 300[g] | GCC | トレース コース記憶 なし |
| RT086 | ロボッツ津3号機(ロボッツサンゴウキ) 大津 亮二 東京工芸大学からくり工房 | 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 | H8系 /Renesas 3694-f 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /32[kB] | LiPo/ 3 [セルor 本]/12[V]/360[mAh]/ Tahmazo CPU関係と共用 | ステッピングモータ 2 [個] / oriental moter sla7073 無し | 赤外線センサ:7 [個] / 浜松フォトニ クス S4286-51 / デジタル値出力距離 センサ ラインセンサ(反射光量を 2値化変換) / | 2輪 直径52mm 幅80mm 補助輪なし | 180x140x192[mm] 729[g] | GCC なし | トレース コース記憶 あり |
| RT087 | 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] /0[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 無し | 赤外線センサ:3 [個] / ST-1KL3A / KODENSHI / 距離センサ(反射光量 をAD変換) / | 2輪 直径26mm 幅7mm 補助輪なし | 110x110x70[mm] 300[g] | Best Technolo gy開発ソ フト | トレース コース記憶 なし |
| RT088 | 銀雲雀2(ギンヒバリ ツー) 山口 辰久 | 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 STM32F446RE 64[MHz] /0[kB] /128[kB] /512[kB] | LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/180[mAh]/TURNIGY CPU関係と共用 | DCモータ 4 [個] / 不明 無し | 赤外線センサ:1 [個] / STMicroElectronics VL53L0X / デ ジタル値出力距離センサ / その他:1 [個] / Omnicision 7670 / CMOSイメージセンサ | 4輪 直径mm 幅mm 補助輪なし | 200x200x50[mm] 60[g] | GCC | トレース コース記憶 なし |
| RT089 | recTa(レクタ) 辻本 友樹 京大機械研究会 | 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 STM32F411RE8 100[MHz] /0[kB] /128[kB] /512[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh]/Turnigy CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / Faulhaber TB6612FNG 無し | 赤外線センサ:10 [個] / BR-127 HLD / 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] / IE2-500 / 磁気 式 / | 4輪 直径24mm 幅10mm 補助輪なし | 90x120x30[mm] 128[g] | mbed Inventor、 KiCad | トレース コース記憶 あり |
| RT090 | KNCT-RT1(ケイエヌシーティーア ルティーワン) 葉山 清輝 熊本高専葉山研究室 | メカ:製作期間: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5年目 | SH系 /Renesas SH2-7125 12[MHz] /128[kB] /8[kB] /0[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/200[mAh]/SUNPU CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / ミニモータ1717 NEG D16805 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] / 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] | RENESAS 開発ソフト Eagle | トレース コース記憶 あり |
| RT091 | トレ三郎(トレザブロウ) 小川 靖夫 | メカ:数日間 /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:数年間 | R8C/M16/M32系 /Renesas R8C36M 16[MHz] /128[kB] /10[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] / 多摩川精 機 STA7130 サンケン 無し | 可視光センサ:8 [個] / 浜ホト+Opt. / 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 | 200x170x107[mm] 670[g] | RENESAS 開発ソフト RootProC AD、 Protel | 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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|---|---|---|--|--|---|---------------------------------|-----------------------------|--|---------------------|
| RT092 | AllegroModerato(アレグロモデラート) 岡崎 祥太 千葉県立船橋高等技術専門学校シ | メカ: / 電気: / ソフト: | / [MHz] / [kB] / [kB] /[kB] | / [セルor 本]/[V]/[mAh]/ /[セルor 本]/[V]/[mAh]/ | 0 [個] / 無し | | 0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし | xx[mm] [g] | | 未回答 |
| RT093 | 鯨(マグロ) 田邊 敏人 千葉県立船橋高等技術専門学校シ ステム設計科 | メカ: / 電気: / ソフト: | / [MHz] / [kB] / [kB] /[kB] | / [セルor 本]/[V]/[mAh]/ /[セルor 本]/[V]/[mAh]/ | 0 [個] / 無し | | 0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし | xx[mm] [g] | | 未回答 |
| RT094 | Dreamer(ドリーマー) 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 | メカ:1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:3ヶ月 | RX系 /Renesas RX62T 96[MHz] /128[kB] /16[kB] /8000000[kB] | LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/320[mAh]]/ハイペリオン CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / マクソンモータ ディスクリフトで構 成 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) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense, MPU-6500 / デジタル 値出力型 / エンコーダ:2 [個] / austriamicrosystems, AS5040 / 磁 気式 / その他:1 [個] / InvenSense, MPU- 6500 / 加速度センサ(使用するか 不明) | 2輪 直径27mm 幅16mm 補助輪なし | 140x148x27.5[mm] 218[g] | RENESAS 開発ソフト draftSight | トレース コース記憶 あり |
| RT095 | preVice(プレヴィス) 岸田 貴光 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 /オリジナル プリント基板 ソフト:2ヶ月 | RX系 /Renesas R 5F52206BDF M 32[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/360[mAh] /robin CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / ファウルハーバー tb6614fng 無し | 赤外線センサ:8 [個] / LBR-127 HLD / 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 / 磁気式 / | 4輪 直径38mm 幅10mm 補助輪なし | 120x150x30[mm] 150[g] | RENESAS 開発ソフト solidwork s,eagle | トレース コース記憶 あり |
| RT096 | 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:3週間 | RX系 /Renesas RX62T 12[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[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] / faulhaber tb6614fng 無し | 赤外線センサ:6 [個] / lbr127 / 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] / IE2-512 / 光学 式 / | 4輪 直径24mm 幅11mm 補助輪なし | 120x100x24[mm] 130[g] | RENESAS 開発ソフト eagle | 足立法 |
| RT097 | 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: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:3週間 | RX系 /Renesas RX62t 100[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[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] / HIROBO L6205D 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] / RE12D100-201- 1 / 光学式 / | 4輪 直径26mm 幅1.5mm 補助輪なし | 12x11x2.5[mm] 130[g] | RENESAS 開発ソフト inventor,e agle | トレース コース記憶 なし |
| RT098 | Tarbo-T01(ターボティゼロイチ) 奏 康祐 電気通信大学ロボメカ工房 | 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 RX62T 96[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[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] / portescap 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] / MPU6000 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / as5040 / 磁気 式 / | 2輪 直径23mm 幅7mm 補助輪なし | 115x110x25[mm] 160[g] | RENESAS 開発ソフト | トレース コース記憶 あり |
| RT099 | chicane R2(シケイン アールツー) 尾鷲 真士 電気通信大学ロボメカ工房 | 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:6か月 | ARM系 /STmicro STM32F303K8 72[MHz] /64[kB] /32[kB] /16[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh] /Hyperion CPU関係と共用 | DCモータ 1 [個] / STLjapan DCモータ 1 [個] / STLjapan | 赤外線センサ:4 [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] / MPU6050 / AD変換して取込む / エンコーダ:1 [個] / COPAL RE-12D / 光学式 / | 4輪 直径12mm 幅10mm 補助輪なし | 150x80x100[mm] 200[g] | mbed 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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|--------|--|---|--|--|---|---|--|-----------------------------|---|---------------------|
| RT100 | OPA548(オーピーエーゴーヨンハチ) 猪野 貴之 からくり工房A:Mac | メカ:1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:2週間 | RX系 /Renesas RX220 32[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[kB] | LiPo/ 6 [セルor本]/22.2[V]/240[mAh]]/Hyperion CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / MAXON OPA548 無し | 赤外線センサ:2 [個] / フोटダイ オードQSD2030F / ラインセンサ(反 射光量をAD変換) / アナログ信号 を直接処理 | 4輪 直径30mm 幅25mm 補助輪なし | 150x170x80[mm] 400[g] | RENESAS 開発ソフト | トレース コース記憶 なし |
| RT101 | viento(ヴィエント) 栗山 凌一 福井大学 からくり工房I.Sys | メカ:1年 /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:3か月 | RX系 /Renesas RX631 100[MHz] /512[kB] /64[kB] /32[kB] | LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/120[mAh]]/hyperion CPU関係と共用 | 自作センサレス3相 ブラシレスモータ 1 [個] / なし MCP8063,DVR8835 DCモータ 2 [個] / maxon,FAULHABE | 赤外線センサ:4 [個] / LBRI27 / 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 / | 1輪 直径30mm 幅5mm 1輪 直径30mm 幅5mm | 125x40x90[mm] 130[g] | RENESAS 開発ソフト DesignSp ark Mechanic al | トレース コース記憶 なし |
| RT102 | 蒼龍(ソウリュウ) 山田 真 福井大学 からくり工房I.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:1か月 | RX系 /Renesas RX631 96[MHz] /2000[kB] /256[kB] /32[kB] | LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/180[mAh]]/Turnigy CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / FAULHABER DRV8835 無し | 赤外線センサ:12 [個] / LBR127-LD / 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、 IE2-400 / 磁気式 / | 4輪 直径27mm 幅11mm 補助輪なし | 160x140x27[mm] 115[g] | RENESAS 開発ソフト PCBE | トレース コース記憶 あり |
| RT103 | Mトレーサー(エムトレーサー) 松井 将吾 福井大学 からくり工房I.Sys | 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 R5F5631FDDFP 100[MHz] /2048[kB] /256[kB] /32[kB] | LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/200[mAh]]/HYPERION CPU関係と共用 | DCモータ 4 [個] / 不明 DRV8835 無し | 赤外線センサ:21 [個] / GP2S700HCP、SHARP / 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] / S4506、浜松ホト ニクス / 光学式 / | 2輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし | 150x180x30[mm] 150[g] | RENESAS 開発ソフト pcbe, autocaf | トレース コース記憶 あり |
| RT104 | MOB(モブ) 西脇 潤 福井大学 からくり工房I.Sys | 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 | RX系 /Renesas RX220 20[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[kB] | LiPo/ 2 [セルor本]/7.4[V]/1000[mAh]]/ΩMATCHED CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / タミヤ TB6612 無し | 赤外線センサ:5 [個] / LBR-127 / 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 | 215x115x75[mm] 390[g] | RENESAS 開発ソフト | トレース コース記憶 なし |
| RT105 | CureLily(キュアリリイ) 長田 理希 福井大学 からくり工房I.Sys | メカ: / 電気: / ソフト: | / [MHz] / [kB] / [kB] / [kB] | / [セルor本]/[V]/[mAh]/ / [セルor本]/[V]/[mAh]/ | 0 [個] / 無し | | 0輪 直径mm 幅mm 補助輪なし | xx[mm] [g] | | 未回答 |
| RT106 | 福威槍 ver.trace(フクイソウパー ジョントレース) 梅原 弘平 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:2週間 /キット、その他 ソフト:1週間 | RX系 /Renesas RX220 20[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[kB] | LiPo/ 2 [セルor本]/8.4[V]/1300[mAh]]/turnigy LiPo/ 2 [セルor本]/8.4[V]/1300[mAh]]/turnigy | DCモータ 2 [個] / マクソンモーター 無し | 赤外線センサ:4 [個] / LBR-127 / 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) / 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] / rev18 / 磁気式 / | 2輪 直径40mm 幅25mm 補助輪なし | 200x200x60[mm] 220[g] | RENESAS 開発ソフト | トレース コース記憶 なし |
| RT107 | CREA+E(クリエイト) 武市 英之 福井大学 からくり工房I.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] /2000[kB] /256[kB] /32[kB] | LiPo/ 2 [セルor本]/7.2[V]/260[mAh]]/nano-tech CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / FAULHABER TB6612 無し | 赤外線センサ:8 [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] / MPU-9250 / / | 2輪 直径26mm 幅10mm 補助輪なし | 130x150x30[mm] 150[g] | 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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|--|--|--|---|---|--|--------------------------------|-----------------------------|--|---------------------|
| RT108 | 赤風(アカカゼ) 木村 孝 福井大学 からくり工房I.Sys | メカ:二か月 /グループの 標準設計機体、キット、そ の他 電気:二か月 /キット、そ の他 ソフト:二週間とちょっと | RX系 /Renesas RX631-100- R5F5631FDDFP 100MHz[MHz] /2048[kB] /256[kB] /32[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/320[mAh] /ハイベリオン CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / 新光電子 TB6612 無し | 赤外線センサ:8 [個] / LBR-127 / ラインセンサ(反射光量をAD変換) /ハイベリオン 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] / IE2-400 / 磁気 式 / | 2輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし | 123x80x10[mm] 500[g] | RENESAS 開発ソフト EGALE7.7 | トレース コース記憶 なし |
| RT109 | New-Ns-Build(ニューエヌエスビル ド) 野村 慎之介 福井大学 からくり工房I.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:6か月 | RX系 /Renesas RX62T 96[MHz] /256[kB] /16[kB] /8[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/260[mAh] /nano-teck CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / faulhaber TB6612FNG 無し | 赤外線センサ:10 [個] / OP555A / 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:2 [個] / IE500 / 磁気式 | 4輪 直径22mm 幅11mm 補助輪なし | 18x12.5x22[mm] 130[g] | RENESAS 開発ソフト eagle | トレース コース記憶 あり |
| RT110 | デュランダ(デュランダ) 高柳 智 福井大学 からくり工房I.Sys | 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 R5F5631FDDFP 100[MHz] /2048[kB] /256[kB] /32[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] / FAULHABER TB6612fng 無し | 赤外線センサ:12 [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] / InvenSense MPU9250 / AD変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / FAULHABRE IE2-400 / 磁気式 / | 2輪 直径27mm 幅10mm 補助輪なし | 135x145x30[mm] 155[g] | RENESAS 開発ソフト DesignSp arkMechan ical,Pcbe | トレース コース記憶 あり |
| RT111 | 黒炎(コクエン) 赤尾 健太 福井大学 からくり工房I.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:1か月 | RX系 /Renesas RX631 100[MHz] /256[kB] /64[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] / FAULHABER 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] / mpu6000 / 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 | 135x170x27[mm] 110[g] | RENESAS 開発ソフト | トレース コース記憶 あり |
| RT112 | Pheasant(フェザント) 岸本 匠 福井大学 からくり工房I.Sys | 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:8ヶ月 | RX系 /Renesas RX631 50[MHz] /2000[kB] /256[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] / Faulhaber TB6614FNG 無し | 赤外線センサ:10 [個] / LBR- 127HLD / ラインセンサ(反射光量を AD変換) / スタート時の非接触ス イッチとしてマウスの壁センサを 使っています 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] / IE2-512 / 磁気 式 / | 4輪 直径25mm 幅9mm 補助輪なし | 120x163x25[mm] 106[g] | RENESAS 開発ソフト DesignSp ark Mechanic al, EAGLE | トレース コース記憶 あり |
| RT113 | GeeBee R1(ジービーアールワン) 千田 健斗 ロボメカ工房イチゴ味 | メカ:2016年8月から11月 /オリジナル設計機体 電気:2016年8月から11月 /オリジナルプリント基板 ソフト:2016年8月から11月 | PIC系 /MICROCHIP PIC32MX230F064 B 40[MHz] /64[kB] /16[kB] /4[kB] | LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/100[mAh] /ジャンク品 CPU関係と共用 | ステッピングモータ 2 [個] / PM10S-20 東芝 TB6608FNG 無し | 赤外線センサ:7 [個] / GENIXTEKCORP TPR-105,SHARP GP2Y0A21YK / 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27mm 幅7mm 補助輪なし | 68x65x27[mm] 45[g] | MPLAB X Eagle, Solidwork s | トレース コース記憶 なし |
| RT114 | LiPoびたんA(リポビタンエイ) 茂呂 彰 ロボメカ工房イチゴ味 | 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 | RX系 /Renesas 62T 100[MHz] /256[kB] /16[kB] /32[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.2[V]/260[mAh] /turnigy CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / maxon BD6211F 無し | 赤外線センサ:10 [個] / 浜松トニ クスS7166, GENIXTEC TPR-105F / 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20mm 幅10mm 補助輪なし | 150x150x50[mm] 160[g] | RENESAS 開発ソフト EAGLE | トレース コース記憶 なし |
| RT115 | 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 /オリジナルプ リント基板 ソフト:不明 | SH系 /Renesas 0 0[MHz] /0[kB] /0[kB] /0[kB] | LiPo/ 3 [セルor 本]/11.1[V]/0[mAh] /0 CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / MX 0 無し | 赤外線センサ:8 [個] / 0 / ラインセ ンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / 0 / AD変換 して取込む / エンコーダ:2 [個] / MX / 光学式 / | 2輪 直径0mm 幅0mm 補助輪なし | 0x0x0[mm] 0[g] | RENESAS 開発ソフト いろいろ | 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] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|---|---|--|--|---|--|----------------------------------|-----------------------------|--|---------------------|
| RT116 | Coral(コーラル) 中島 瑞 電通大ロボメカ工房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:2年 | ARM系 /STmicro STM32F103RB 64[MHz] /128[kB] /20[kB] /128[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/130[mAh] /Hyperion CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / Maxon 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21mm 幅8mm 補助輪なし | 100x140x25[mm] 83[g] | CoIDE KiCad | トレース コース記憶 あり |
| RT117 | Whitechip 7(ホワイトチップ セブン) 落合 誠治 | メカ:1か月 /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:2か月 | RX系 /Renesas RX64M 120[MHz] /2000[kB] /512[kB] /64[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh] /Turnigy CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / シーアイ化成 TB6614FNG 無し | 赤外線センサ:18 [個] / SHARP- GP2S700HCP ,TOSHIBA TLN223+TPS611 / 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] / AMS AS5048 / 磁気式 / | 4輪 直径24mm 幅9mm 補助輪なし | 135x85x24[mm] 150[g] | RENESAS 開発ソフト EAGLE | トレース コース記憶 あり |
| RT118 | HexB(ヘックスビー) 加藤 雄資 | メカ:2年 /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年 | RX系 /Renesas RX631 100[MHz] /4096[kB] /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 無し | 赤外線センサ:11 [個] / rohm / 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 / 光学 式 / | 4輪 直径22mm 幅8mm 補助輪なし | 111x80x25[mm] 85[g] | RENESAS 開発ソフト | トレース コース記憶 あり |
| RT119 | FRAGILE016RT(フラジールゼロイ チロクアールティ) 河野 純也 | 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 | H8系 /Renesas H8-3694 20[MHz] /32[kB] /2[kB] /4[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] / namiki DCモータ 1 [個] / namiki | CCDセンサ:1 [個] / TSL201 / ライ ンおよびマーカー検出 ジャイロセンサ:1 [個] / ? / AD変 換して取込む / エンコーダ:1 [個] / RE12D / 光学式 / | 2輪 直径24mm 幅9mm 補助輪なし | 145x145x60[mm] 140[g] | 秋月開発 ソフト | トレース コース記憶 あり |
| RT120 | Verdi RT07(ヴェルディ アールティ) 平井 秀一 アニキと愉快的仲間たち/厚木ロ ボット研究会 | メカ:4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ヶ月 | RX系 /Renesas RX64M 100[MHz] /1024[kB] /512[kB] /0[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/200[mAh] /Hyperion CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / MAXON Richtek のゲートド ライバIC を使用し たディスクリート DCモータ 1 [個] / MAXON | 赤外線センサ:8 [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] / Invensens, MPU-6500 / デジタル値出力型 / エンコーダ:2 [個] / MAXON / 磁気 式 / | 4輪 直径21.3mm 幅10mm 補助輪なし | 153x144x21[mm] 80[g] | RENESAS 開発ソフト Eagle | トレース コース記憶 あり |
| RT121 | Architect(アーキテクト) 佐藤 慶明 アニキと愉快的仲間たち | 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] /0[kB] /4000000[kB] /64000000[kB] | 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 DC-max16 東芝TB6614 無し | CCDセンサ:1 [個] / ELP- USBFD01M-L180 / 180度の魚眼 カメラ 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] | Atollic TrueStudi o, GCC, ROS kinetic EAGLE | トレース コース記憶 あり |
| RT122 | 錦式陸式(ニシキロクシキ) 寺崎 清 アニキと愉快的仲間たち | メカ:1ヶ月+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:2ヶ月 | その他 /STmicro STM32 64[MHz] /512[kB] /60[kB] /0[kB] | LiPo/ 1 [セルor 本]/3.7[V]/70[mAh] /hyperion CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / 不明 toshiba 無し | 赤外線センサ:9 [個] / roam / ライ ンセンサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / ly3200 / A D変換して取込む / エンコーダ:2 [個] / nemicon / 光学 式 / | 2輪 直径25mm 幅8mm 補助輪なし | 120x150x25[mm] 50[g] | CoIDE 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x幅x高さ[mm] 重量[g] | 開発環境 | アルゴリズム |
|------------|---|---|---|--|--|---|--------------------------------|-----------------------------|--|---------------------|
| RT123 | 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: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:1か月 | ARM系 /STmicro STM32F10RET6 64[MHz] /512[kB] /64[kB] /0[kB] | LiPo/ 2 [セルor 本]/7.4[V]/180[mAh] /ハイベリオン CPU関係と共用 | DCモータ 2 [個] / Maxon DCX10L 東芝 TB6612 無し | 赤外線センサ:10 [個] / SHARP GP2S700 / 距離センサ(反射光量をAD変換) / ジャイロセンサ:1 [個] / InvenSense ISZ-650 // エンコーダ:2 [個] / Maxon ENC EASY 1024 / 磁気式 / | 4輪 直径25mm 幅10mm 補助輪なし | 175x150x20[mm] 115[g] | Atollic TrueSTU DIO for ARM SolidWork s,Eagle | トレース コース記憶 あり |