

出場ロボット 紹介

ここに載っているデータは大会の数日前の時点のものです。
ロボットによっては、大幅にパワーアップしているかも。

凡例：

C??/T??：ゼッケン番号(C:チャレンジ T:テクニカル)

種類1：自立型(単独で動きます) /

非自立型(電源やコンピュータを外に置きます)

種類2：単独型(1台) / 複数型(2台以上) / 分離合体型

一番下は使用技術(ロボットの機能)を示しています。

ライントレース：線をたどって走ります

デドレコ(デッドレコニング)：自分の居場所を計算で知っています

距離：距離を測るセンサ 光音：光や音を使うセンサを搭載

協調：2台以上が共同作業 ビジョン：目を持っています

ローラ手：ローラーや手で物を取ります 風：風力を使います

C/T 出場ロボット 紹介

チーム名(or 代表者名) 所属(省略の場合あり)

★みどころ

☆ひとこと

ロボットの画像

Type:

種類1

種類2

Spec:

長さ×幅

×高さmm

重さkg

速度mm/s

Tech:

ライントレースデドレコ距離ビジョン

光音協調ローラ手風

チャレンジコース 出場ロボット

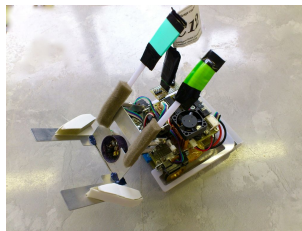
C01 SAIMON

t-semi001

T-semi

★特に無し

☆特に無し



Type:

非自立型
単独型

Spec:

400×400

×900mm

? kg

? mm/s

Tech:

ライントレースデドレコ距離ビジョン

光音協調ローラ手風

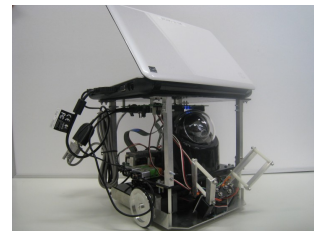
C02 Blue-ray Type Q

S.E.I.M. 鮪

秋田県立大学 S.E.I.M.

★特に無し

☆特に無し



Type:

自立型
単独型

Spec:

300×300

×350mm

? kg

? mm/s

Tech:

ライントレースデドレコ距離ビジョン

光音協調ローラ手風

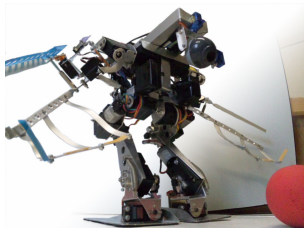
C03 alduino

MADCAT

T-semi

★逆関節二脚です。タイヤは
ついてないよ

☆arduinoは積んでいません



Type:

非自立型
単独型

Spec:

250×250

×340mm

2.32kg

41mm/s

Tech:

ライントレースデドレコ距離ビジョン

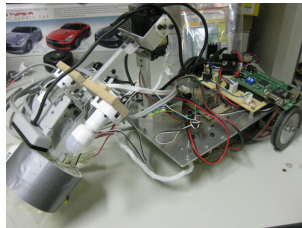
光音協調ローラ手風

C04 えあーまん

茨大ロボ研 "HT2" 茨城大学ロボット技術研究会

★カメラによるボールサーチ

☆頑張ります！



Type:

非自立型
単独型

Spec:

500×220

×230mm

2kg

200mm/s

Tech:

ライントレースデドレコ距離ビジョン

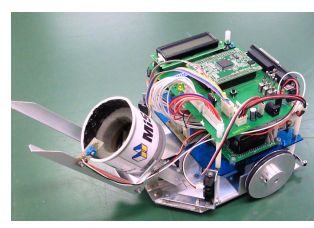
光音協調ローラ手風

C05 S.C.C

S.E.I.M. 鯉

★特に無し

☆特に無し



Type:

非自立型
単独型

Spec:

280×200

×180mm

2kg

300mm/s

Tech:

ライントレースデドレコ距離ビジョン

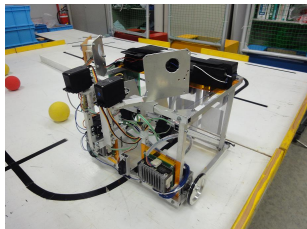
光音協調ローラ手風

C06 Kimco ver1.00

S.E.I.M.鯨 秋田県立大学S.E.I.M.

★ボールを複数個ロボットに格納します

☆安定性に難があります



Type:
自立型
単独型
Spec:
320×310
×300mm
4.2kg
不明mm/s

Tech:

ライントレース デレコ 距離 ビジョン
光音協調 ローラ 手風

C07 T-01

東北工業大学 知能エレクトロニクス学科 藤田研究室 チームT

★ボールを取ると目が光ります

☆がんばります



Type:
自立型
単独型
Spec:
400×300×?mm
4kg, ?mm/s

Tech:

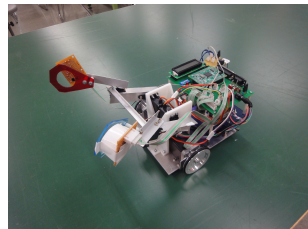
ライントレース
デレコ 距離
ビジョン 光音
協調 ローラ 手風

C08 ATAMA

S.E.I.M.鯨 秋田県立大学S.E.I.M.

★2本のアームでつかみます。

☆初出場です。頑張ります。



Type:
非自立型
単独型
Spec:
?×?
×?mm
?kg
?mm/s

Tech:

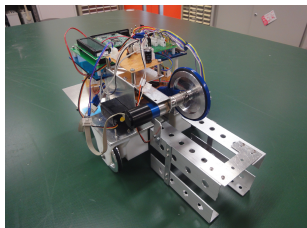
ライントレース デレコ 距離 ビジョン
光音協調 ローラ 手風

C09 しろがねのショートバレル

S.E.I.M.達磨鯨 秋田県立大学S.E.I.M.

★ボールを取ってゴールに飛ばします。

☆頑張ります。



Type:
非自立型
単独型
Spec:
?×?
×?mm
?kg
?mm/s

Tech:

ライントレース デレコ 距離 ビジョン
光音協調 ローラ 手風

C10 Driver-II Custom

茨城高専ひらば 茨城高専 電子制御工学科

★今年はスピードアップ！

☆お尻のセンサはダミー...

No Image

Type:
自立型
単独型
Spec:
150×140
×230mm
1.82kg
76.4mm/s

Tech:

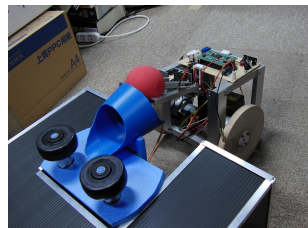
ライントレース デレコ 距離 ビジョン
光音協調 ローラ 手風

C11 助

茨大ロボ研キリンさん 茨城大学ロボット技術研究会

★愛らしさ

☆去年のリベンジ



Type:
非自立型
単独型
Spec:
150×150
×250mm
2kg
50mm/s

Tech:

ライントレース デレコ 距離 ビジョン
光音協調 ローラ 手風

C12 O-02

東北工業大学 知能エレクトロニクス学科 藤田研究室 チームO

★クレーンゲームのように取ります。

☆アームでキャッチ !!



Type:
自立型
単独型
Spec:
350×410×730mm
???kg, ???mm/s

Tech:

ライントレース
デレコ 距離
ビジョン 光音
協調 ローラ 手風

C13 金剛

東北工業大学 電脳からくり部

★ボール放出

☆去年の改良型です



Type:
自立型
単独型
Spec:
400×430
×650mm
8kg
400mm/s

Tech:

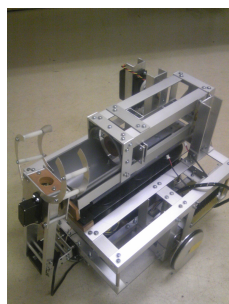
ライントレース デレコ 距離 ビジョン
光音協調 ローラ 手風

C14 T-semiのレベル5

とある技術の超電磁砲 T-semi

★高電圧の発生にはトランスが必須ですのよ

☆このロボットはボールの発射にコイルガンを使ってるの



Type:
非自立型
単独型
Spec:
300×300×300mm
10kg, 300mm/s

Tech:

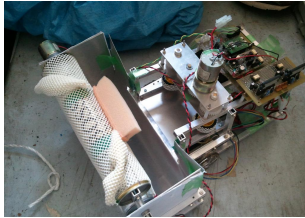
ライントレース
デレコ 距離
ビジョン 光音
協調 ローラ 手風

C15 So-Ken美茶

BAKU

★得点の危うさ

☆ころころ



Type:
自立型
複数型
Spec:
? × ?
× ? mm
? kg
? mm/s

Tech:
ライントレース デレコ 距離 ビジョン
音協調 ローラ 手風

C16 生獣

茨大ロボ研 Team0 茨城大学ロボット技術研究会

★一步も動きません

☆一步も動きません

No Image

Type:
非自立型
単独型
Spec:
450 × 450
× 900mm
? kg
? mm/s

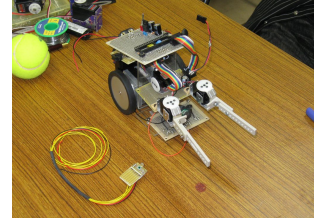
Tech:
ライントレース デレコ 距離 ビジョン
音協調 ローラ 手風

C18 ポチ

ロボタスティクスAチーム 山形大学工学部

★わん！わんわんわん！

☆わんわん ガッ p——



Type:
自立型
単独型
Spec:
250 × 100
× 150mm
1kg
100mm/s

Tech:
ライントレース デレコ 距離 ビジョン
音協調 ローラ 手風

C19 YA-12KA

茨大ロボ研 team Tongari Gun 茨城大学ロボット技術研究会

★これといって特になし

☆じろじろ見ないでね☆

No Image

Type:
非自立型
単独型
Spec:
? × ?
× ? mm
? kg
? mm/s

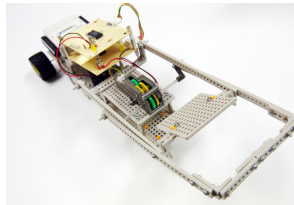
Tech:
ライントレース デレコ 距離 ビジョン
音協調 ローラ 手風

C20 Z

ものづくり講座 natural science

★小中大のチームです。

☆リーダーは中1です。



Type:
非自立型
単独型
Spec:
400 × 150
× 200mm
?kg
?mm/s

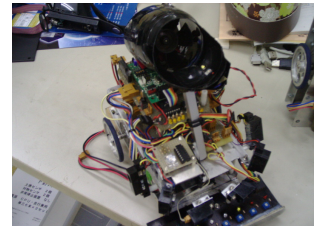
Tech:
ライントレース デレコ 距離 ビジョン
音協調 ローラ 手風

C21 天の童IR

山形電波工高 山形電波工高csc

★今度こそ完走

☆学校ではうまく行くのに



Type:
自立型
単独型
Spec:
270 × 180
× 200mm
2.3kg
350mm/s

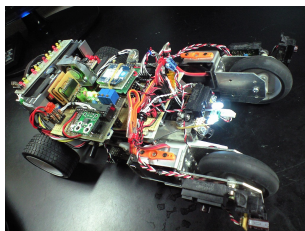
Tech:
ライントレース デレコ 距離 ビジョン
音協調 ローラ 手風

C22 ペンタム

茨大ロボ研 “僕と握手しようよ” 茨城大学ロボット技術研究会

★ばーを取ります。そして
投げます。

☆握手しようよ!!



Type:
自立型
単独型
Spec:
300 × 170
× 90mm
2kg
50mm/s

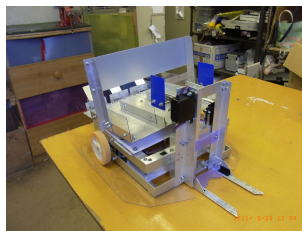
Tech:
ライントレース デレコ 距離 ビジョン
音協調 ローラ 手風

C23 饗宴

ON-kyo T-semi

★世界の終わりが、今始まる…!
次回、衝撃の最終回。

☆そろそろ完成する頃です。



Type:
非自立型
単独型
Spec:
440 × 400
× 300mm
5kg
? mm/s

Tech:
ライントレース デレコ 距離 ビジョン
音協調 ローラ 手風

C24 ブラックメテオmk-2

ロボタスティクスCチーム ロボタスティクス

★地味ですが変形するかもしれ
ません

☆俺の体はボロボロだ！



Type:
自立型
単独型
Spec:
30 × 28
× 13mm
2kg
250mm/s

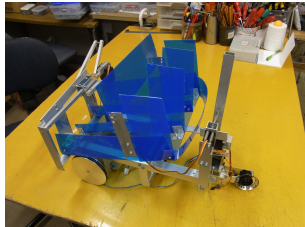
Tech:
ライントレース デレコ 距離 ビジョン
音協調 ローラ 手風

C25 青色2号

インジゴカルミン

T-semi

- ★色分けして9個入れるのが目標!!
- ☆別に青を狙うわけじゃないけどね



Type:
非自立型
単独型

Spec:
450×360
×320mm
5kg
? mm/s

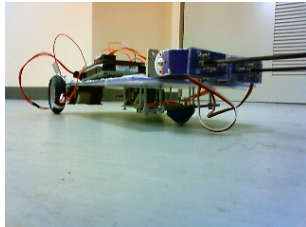
Tech:

ライントレース デドレコ 距離 ビジョン
光音協調 ローラ 手風

C27 窮B

ロボタスティクスBチーム 山形大学工学部

- ★シンプルな作り
- ☆動く予定?



Type:
自立型
単独型

Spec:
450×190
×150mm
2kg
? mm/s

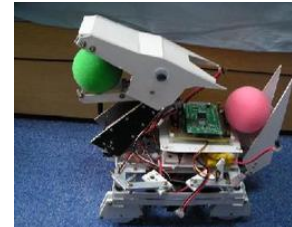
Tech:

ライントレース デドレコ 距離 ビジョン
光音協調 ローラ 手風

C29 白月

奇転烈工房

- ★白い竜が走り回ります。
- ☆心機一転がんばります。



Type:
自立型
単独型

Spec:
400×250
×250mm
1.5kg
300mm/s

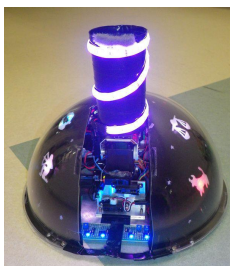
Tech:

ライントレース デドレコ 距離 ビジョン
光音協調 ローラ 手風

C30 ピクソン

WTM 千葉工業大学 林原研究室

- ★半球のボティはプラネタリウムのイメージです
- ☆よく吸う働き者



Type:
自立型
単独型

Spec:
320×320×270mm
1.8kg, 350mm/s

Tech:

ライントレース
デドレコ 距離
ビジョン 光音
協調 ローラ 手風

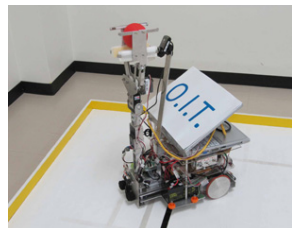
テクニカルコース 出場ロボット

T01 O.I.T. ファルコン Ver.2.1

大阪工業大学生活支援ロボットシステム研究室

大阪工業大学

- ★ビジョンを用いて、色班別し指定のゴールへ運搬します。
- ☆超オーバースペックです。



Type:
自立型
単独型

Spec:
355×300
×550mm
7kg
1500mm/s

Tech:

ライントレース デドレコ 距離 ビジョン
光音協調 ローラ 手風

T02 風魔

Team.High_Risk 東北学院大学工学部 ロボット研究会

- ★騒音注意!! ファンを増やした結果がこれだよ。
- ☆そして今年も電池が足りなかった... だと。



Type:
自立型
単独型

Spec:
450×350
×520mm
9.5kg
? mm/s

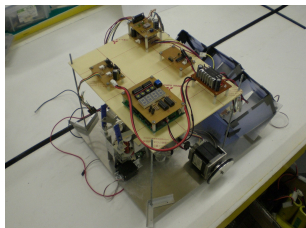
Tech:

ライントレース デドレコ 距離 ビジョン
光音協調 ローラ 手風

T03 23式電磁石機動車

チームEM 東北学院大学工学部 ロボット研究会

- ★電磁石で缶が持ち上がっていきます。
- ☆全力でがんばります。



Type:
自立型
単独型

Spec:
450 ×
432.6
×280mm
5.25kg
? mm/s

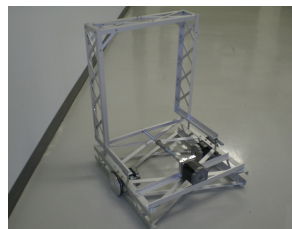
Tech:

ライントレース デドレコ 距離 ビジョン
光音協調 ローラ 手風

T04 ドーラ

くるっぶ 東北学院大学工学部 ロボット研究会

- ★特に無し
- ☆特に無し



Type:
自立型
単独型

Spec:
400×410
×600mm
? kg
? mm/s

Tech:

ライントレース デドレコ 距離 ビジョン
光音協調 ローラ 手風