

第32回(令和8年度)室蘭工業大学学長杯争奪

ロボットサッカー コンテスト

EST.1994

ROBOT SOCCER CONTEST



★実施要項

開催日 📅 令和9年 **1月10日(日)**

会場 📍 室蘭工業大学 大学会館多目的ホール
(予定)

申込締切 🕒 令和8年 **9月11日(金)**

自作のロボットで
熱い試合を
繰り広げよう!

主催/室蘭工業大学

主管/室蘭工業大学ロボットサッカーコンテスト実行委員会

後援/室蘭市・室蘭市教育委員会・登別市・登別市教育委員会・伊達市・伊達市教育委員会
(一社)室蘭工業大学同窓会・室蘭工業大学生協同組合(予定)

室蘭工業大学ロボットサッカーコンテスト実行委員会

https://muroran-it.ac.jp/society/robot_sc/



目 次

◇ 実施要項	
1. 目 的	1
2. 競技の概要	1
3. 参加申込について	1
4. 大会運営上のご注意とお願い	2
5. ロボットの製作等に関する技術相談及び技術支援	2
6. 賞	2
7. コンテストの開催日及び会場	2
8. その他	2
◇ 競技内容等説明書	5
1. 試合の概要	6
2. チームの編成	6
3. 競技用ロボットについて	6
4. 競技コート	7
5. 競技用ボール	8
6. 2台のロボットの役割	8
7. 得点と失点	9
8. キックオフ	9
9. キックオフ権の取得と移動	10
10. 競技の進行	10
11. 反則行為	11
12. 修理	12
13. その他	12
◇ これまでの大会成績一覧	13
◇ 大会参加申込書	
◇ 部品支給要望書	

1. 目 的

ロボットやAIなどのより高度な技術を必要とする産業がさかんになっており、技術立国を標榜する我が国の将来を担う人材育成がより重要になっています。室蘭工業大学学長杯争奪ロボットサッカーコンテストは、青少年のものづくりや科学技術への関心を高め、創造性の育成を図るとともに、室蘭市、登別市、伊達市をはじめとする胆振地域、さらには北海道地方の活性化に資することを目的とします。

2. 競技の概要

- (1) 2つのチームがコート上でロボットを操縦して、サッカー競技のようにボールをゴールに入れて点数を競う競技です。
- (2) 各チームはロボット2台を製作して参加します。1台は守備に、もう1台は攻撃に用います。
- (3) 1台のロボットでも参加することができます(Solo 参加)。ただし、守備と攻撃の役割が切り替わるときに、ボールを手放す必要があります。
- (4) ロボットを操作するコントローラは、ロボットと有線で結ばれていても、無線により通信しても構いません。
- (5) 試合はトーナメント形式で行います。予選のリーグ戦は実施しません。
- (6) 参加者数に応じて、一回戦敗退者によるトーナメント戦を実施することがあります。

3. 参加申込について

- (1) 申込締切及び申込書提出方法

令和8年9月11日(金)

郵送・e-mail

申込締切日午後5時必着とします。

注1 郵送の場合は封筒表面に「ロボットサッカーコンテスト申込書類在中」と朱書きしてください。

注2 本学公式ウェブサイトから申込用紙(エクセル形式)をダウンロードすることができます。

(http://www.muroran-it.ac.jp/guidance/r_so/robot_sc.html)

注3 原則として競技者の変更は認めませんが、やむをえない事情がある場合は令和9年1月7日(木)までに研究推進課に申し出てください。また、棄権する場合も令和9年1月7日(木)までに研究推進課に申し出てください。

- (2) 申込書類提出先

〒050-8585 室蘭市水元町27番1号 室蘭工業大学 研究推進課社会連携係

TEL : 0143 - 46 - 5016

e-mail : chiiki@muroran-it.ac.jp

- (3) その他

参加料は無料です。

4. 大会運営上のご注意とお願い

- (1) 大会当日、対戦一覧表により全試合の開始時刻を周知します。定刻までに待機場所に集合していないチームは不戦敗としますのでご注意ください。
- (2) 審判の判定に対するクレームは基本的に受け付けることはできませんので、ご了承ください。
1 試合に2名以上審判を配置して、誤審や不公平な判定が無いように努めております。
- (3) 大会当日は、記録および広報活動のため、写真および動画の撮影を行います。撮影した写真は大会ホームページや広報資料等に使用する場合があります。また、動画は大会当日に関係者向けにオンライン配信を行います。撮影等にご不安のある方は、事前にご連絡ください。

5. ロボットの製作等に関する技術相談及び技術支援

参加者は独自にロボットを製作して参加しなければなりません。ロボットの製作、部品の加工、コンピュータのハードウェア及びソフトウェアに関する相談や技術支援は「室蘭工業大学ロボットサッカーコンテストワーキンググループ」のメンバーが可能な限り対応します。

6. 賞

各クラスとも、優勝（室蘭工業大学学長杯）、準優勝、第3位、その他特別賞を授与します。

7. コンテストの開催日及び会場

開催日 令和9年1月10日（日）10：00～17：00（予定）

会 場 室蘭工業大学 大学会館多目的ホール（予定）

注 開催日における実施競技等は、参加者等が確定した後に決定します。

8. その他

- (1) 競技内容等の詳細については、「競技内容等説明書」を参照してください。
- (2) ロボットの製作及び競技内容に関する問い合わせは、下記に行ってください。
(問い合わせ先) 室蘭工業大学もの創造系領域 教授 梶原 秀一
TEL (0143) 46 - 5505
FAX (0143) 46 - 5505
E-mail kajiwara@muroran-it.ac.jp
- (3) 希望するチームには、ロボット製作に要する基本材料を提供します。
- (4) 後日、申込者宛に開催日等を通知します。



女子中高生のみなさまへ



室蘭工業大学が、科学技術振興機構（ＪＳＴ）「女子中高生の理系進路選択支援プログラム」に提案していた、「北海道のものづくり地域から楽しく広げる理工系選択」という企画が採択されました。室蘭工業大学では、このプログラムを通じて、女子中高生の理工系分野に対する興味や関心を高め、理系進路へ進むことを志すためのさまざまな取り組みを支援してまいります。

その一環として、女子中高生がロボット技術に楽しんで触れていただくために、マイコンを用いた電子工作キットをご提供することといたしました。

具体的には、ロボットサッカーコンテストに参加申込していただいた中学・高校の女子を含む学生グループにおいて、電子工作キットを希望された女子１名にご提供します。なお、電子工作キットを受け取られた女子の方には、後日、アンケートにご協力いただきます。

電子工作キットの応募は、大会参加申込書及び部品支給要望書の指示にしたがって行ってください。

室蘭工業大学学長杯争奪

ロボットサッカーコンテスト

競技内容等説明書

室 蘭 工 業 大 学

ロボットサッカーコンテスト実行委員会

1. 試合の概要

- (1) 2チームのロボットが1つのボールでゴール得点を競い合うかたちで試合を進める。
- (2) 1試合の競技時間を前半と後半の2つに区切る。前半後半の間のハーフタイムは2分以内とする。
- (3) ハーフタイム終了後は、対面側エリアと交代して後半の試合を行う。
- (4) トーナメント方式で試合を行う。

2. チームの構成

2名以上で1チームを構成する。Solo 参加の場合は1名以上で1チームを構成する。年齢などは問わない。

- メンバー： チームの構成員をメンバーと呼ぶ。大会参加申込書の競技者欄に氏名がある人のこと。
- 操縦者： 競技コートの操縦エリアでコントローラを使ってロボットを操縦する人を操縦者と呼ぶ。操縦者はメンバーの中から選ぶこと。同一人物が複数のチームで操縦者となることはできない。
- 支援者： メンバー以外で、競技コートの操縦エリアに入る人を支援者と呼ぶ。支援者はロボットを操縦することはできない。事前の大会参加申込は不要であるが、試合開始前時に支援者であることを審判に申告し、操縦者と一緒に操縦エリアに入っていること。

3. 競技用ロボットについて

- (1) 参加するチームは、コントローラで操縦可能なロボットを2台（Solo 参加の場合は1台）製作して参加すること
- (2) 使用部品等には制限を設けないが、寸法と重量等には次の制限を設け、競技前に計測する。
 - ① 寸法は縦・横・高さの和が60cm以内の直方体に収まっていること。ただし、無線用のアンテナは寸法に含めない。これに違反した場合には、2cmまでの超過を一つの単位として対戦相手に1点ずつ与える。寸法の和が70cmを超えたロボットは競技に出場できない。
例 $60\text{cm} < \text{寸法の和} \leq 62\text{cm}$ ⇒ 対戦相手に1点与える
 $62\text{cm} < \text{寸法の和} \leq 64\text{cm}$ ⇒ 対戦相手に2点与える
 - ② 重量は3.0kg以内に収まっていること。これに違反した場合には、0.2kgまでの超過を一つの単位として対戦相手に1点ずつ与える。重量が3.6kgを超えたロボットは競技に出場できない。
例 $3.0\text{kg} < \text{重量} \leq 3.2\text{kg}$ ⇒ 対戦相手に1点与える
 $3.2\text{kg} < \text{重量} \leq 3.4\text{kg}$ ⇒ 対戦相手に2点与える
 - ③ モータを駆動する電源は1.2V ニッケル水素電池4本までとする。充電できない1.5V 乾電池を使用する場合は4本までとする。それ以外の電源は認めない。
 - ④ モータを駆動する電源は全てロボット本体に搭載し、衝突等で衝撃を受けないように機体

に収納すること。

- ⑤ ロボット本体に上記以外の電源を搭載する場合には、その電源にリチウム系の電池を使用してはいけない。
- (3) 競技が開始された後のロボットの変形は認めない。また、1台のロボットが2台以上のロボットに分離してはならない。なお、ボールをキックする機構の動きは変形にはあたらない。
- (4) 過電流による事故がないように電源回路にヒューズを設ける、電流がたくさん流れるところには太いケーブルを使う、配線を間違えないようにコネクタを用いるか配線に印をつける、など十分に注意すること。
- (5) 有線操縦の場合、操作用ケーブルの長さは3.0m以上とし、競技中にばらばらにならないよう必ず一本に束ねておくこと。また、競技中に絡まらないように、ケーブルは機体上方から出すようにすること。
- (6) 無線操縦にラジコンを用いる場合、ラジコンの周波数が対戦相手のものと競合する場合があるので、容易に交換できる場所にクリスタルを取り付けること（交換用のクリスタルは主催者側で用意する）。
- (7) 無線操縦に電波を用いる場合は、日本国内の電波法令で定められている技術基準を遵守すること。
- (8) 無線機器に表示されている「技適マーク」は、機体計測時に視認できるように、機体やコントローラを構成すること。「技適マーク」が剥がれている場合は、前項の基準を遵守していないものとみなすことがある。

4. 競技コート

- (1) コートの広さは縦3m・横2mとする。
- (2) 横2mの辺上にゴールが対向して置かれている。両ゴールとも間口幅100cm・高さ50cmである。
- (3) コートの周囲は両ゴールの入り口を除いて、高さ15cmの壁（透明アクリル板）で囲まれている。
- (4) コートの四隅には、それぞれ角から20cm×20cmの範囲に最大高さ5cmの登り傾斜（コーナースロープ）が設けられている。
- (5) コート上には図に示す位置にペナルティエリアとよばれる幅100cm・奥行40cmの領域が設けられている。
- (6) コート中央にはセンターライン、パスエリア、キックオフマークを配置し、コートの床面は薄い緑色と濃い緑色の20cm幅の縞模様が、ゴールラインと平行に交互に並んでいる。
- (7) センターラインから自チームのゴール側の領域を自陣、相手チームのゴール側を相手陣と呼ぶ。
- (8) ゴール上にはサスペンションつきのフックを設ける。有線操縦のロボットはコントローラと結ぶケーブルをそのフックにかけ、ケーブルがコートに落ちないようにする。

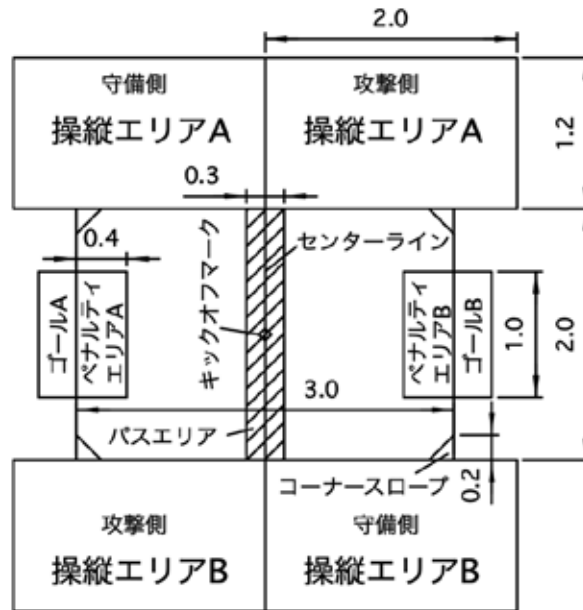


図1 競技コート（寸法の単位は m）

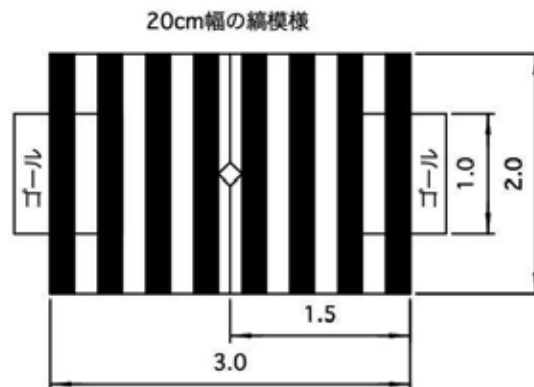


図2 競技コートの縞模様（寸法の単位は m）

5. 競技用ボール

- (1) 競技用のボールには直径 10cm 程度の「カラフルソフトサッカーボール (JAN コード : 4971665042574)」を 1 つ使用する。競技に使用するボールの色は指定できない。

6. 2 台のロボットの役割

- (1) 各チームの 2 台のロボットは、それぞれセンターラインで仕切られた 2 つの領域の中でのみ移動できる。すなわち、どのロボットも競技中にセンターラインを超えたり、踏んだりしてはならない。
- (2) 自陣でプレーするロボットを守備側ロボット、相手陣でプレーするロボットを攻撃側ロボットと呼ぶ。
- (3) 守備側のロボットは、守備側操縦エリアから操縦し、攻撃側ロボットは攻撃側操縦エリア

から操縦する。

- (4) 前半と後半のそれぞれの競技時間内に、攻撃側ロボットと守備側ロボットを入れ替えることはできない。
- (5) 攻撃側ロボットのみがシュートをできる。シュートとは相手ゴールに向けてボールを蹴ることである。
- (6) 守備側ロボットはシュートをしてはいけない。
- (7) 守備側ロボットが攻撃側ロボットにボールを渡すときは、守備側ロボットはパスエリアの手前からパスを出し、パスエリアを通過したボールを、攻撃側ロボットがパスエリアの外側で受け取ること。パスエリア内で敵からボールを奪った場合も、パスエリアの外に出なければパスできない。逆向きのパスも同様である。
- (8) キックオフを行うロボットは、キックオフの瞬間は、センターラインを超えてもよく、パスエリア内からパスを出すこともできる。
- (9) Solo 参加および修理中の特例
 - a) Solo 参加のロボットは、攻撃側ロボットと守備側ロボットの役割を兼ねる。
 - b) 競技中に2台中1台のロボットが修理のため、コート外に出ている時間帯は、残った1台のロボットが攻撃側ロボットと守備側ロボットを兼ねることができる。
 - c) ロボットはセンターラインを超えて移動しても良い。
 - d) ただし、パスエリアを超えて移動する場合は、パスエリアの手前でボールを1度手放して、パスエリアを通過させ、パスエリアの外側で捕球すること。

7. 得点と失点

- (1) 得点の条件：次の場合に自チームに1得点加算される。
 - a) 相手陣のペナルティエリア外から攻撃側ロボットがシュートしたボールが直接または間接的に相手チームのゴールに入った場合。
 - b) ボール全体がゴールの枠内に入ったときにゴールに入ったと認める。
 - c) シュートしたロボットの一部でも、ライン上を含めてペナルティエリア内に入っていれば、ペナルティエリア外からのシュートとは認めない。
- (2) 失点の条件：次の場合に相手チームに1得点加算される。
 - a) 自チームのゴールにボールを入れてしまった場合（オウンゴール）。
 - b) イエローカードを2枚もらった場合。
- (3) 無効ゴール：どちらのチームにも得点は加算されない。
 - a) 守備側ロボットがパスしたボールが、そのまま相手ゴールに入った場合。
 - b) 相手陣のペナルティエリア内から攻撃側ロボットがシュートしたボールが相手のゴールに入った場合。

8. キックオフ

- (1) キックオフをする権利をキックオフ権とよぶ。
- (2) 前半や後半の始まりや、試合中のキックオフ権の取得や移動があった場合は、キックオフ

権を持つチームのキックオフでプレーを始める。

(3) キックオフの方法は次のとおりとする。

- a) ボールを自陣のキックオフマークの位置に置く。
- b) キックオフ権を持つチームの守備側ロボットは、自陣のキックオフマークの近くに、ボールを蹴られる位置に配置する。
- c) キックオフ権を持つチームの攻撃側ロボットは、相手陣で守備側ロボットからパスを受けられる位置に配置する。
- d) キックオフ権を持たないチームの守備側のロボットは、自陣のペナルティエリアの中に配置する。
- e) キックオフ権を持たないチームの攻撃側のロボットは、相手陣のペナルティエリアの中に配置する。
- f) キックオフ権を持つチームの守備側ロボットがキックオフマークからボールを動かすことをキックオフといい、キックオフをするまで、その他のロボットは動いてはいけない。
- g) 審判の合図でキックオフを行う。

9. キックオフ権の取得と移動

- (1) じゃんけんなどの方法で先攻と後攻を決め、前半始まりのキックオフ権は先攻のチームが、後半始まりのキックオフ権は後攻のチームが取得する。
- (2) ゴール後は、失点したチームがキックオフ権を取得する。
- (3) 無効ゴールの後は、ボールをゴールに入れられたチームがキックオフ権を取得する。
- (4) 次の場合、キックオフ権が相手チームに移動する。(攻守交代)
 - a) キックオフ後 60 秒間経過しても、得点が入らなかった場合。
 - b) 審判のキックオフの合図後、キックオフ権を持つチームが 10 秒間ボールに触れない場合。(遅延行為)。キックオフ権を持つチームのロボットが修理でコートから離れている場合も含む。
- (5) ボールをロボット機体内部に取り込んだ状態が、主審の宣言を起点として 5 秒間継続した場合、相手チームがキックオフ権を取得する。(過剰な守備)
- (6) パスエリアの内側でパスを出す、または、受けた場合は、相手チームがキックオフ権を取得する。(不正なパス) 不正なパスは、パスを受けた時点で判定する。
- (7) ボールがコート外に出た場合、最後にボールに触れたロボットのチームがボールを出したとみなし、出していないチームがキックオフ権を取得する。

10 競技の進行

(1) 競技開始

- a) じゃんけんなどの方法で先攻と後攻を決める。
- b) 前項、前々項のキックオフの手順により競技を開始する。
- c) 後半の競技は前半とエンドを交代して再開する。

- d) 試合開始時間に準備が間に合わないチームは、修理中とみなして、競技を開始する。

(2) 競技中

- a) 1 試合は 10 分間（5 分ハーフ）とする。
- b) 競技の中断、再開、終了は審判のホイッスルで合図する。
- c) ファウルによる中断後は、ファウルを受けたチームのロボットにボールを渡し、ファウルを犯したチームのロボットを離して、再開する。ボールのないエリアでのファウルの場合も、ボールがあるエリアにおいて、同様に再開する。
- d) 競技中、審判から指示を受けた場合には、いかなるときにもその指示に速やかに従い、競技の円滑な進行に協力すること。

(3) 勝敗

- a) 試合終了時に得点が多いチームを勝者とする。
- b) 競技中に 10 点の得点差がついた場合はコールドゲームとして競技を終了する。
- c) 制限時間内に勝ち負けがつかなかったときは、先攻と後攻をじゃんけんなどで決め、4 分間（2 分ハーフ）の延長戦を行う。いずれかのチームが得点した時点で競技を終了する。
- d) 前項によっても勝ち負けがつかなかった場合は、じゃんけん 3 回勝負で 2 回勝ったチームを勝者とする。

(4) 不戦敗

- a) 試合開始時刻までに待機場所に集合していないチームは不戦敗とする。
- b) メンバー以外の人が操縦者となった場合、同一人物が複数のチームで操縦者となった場合は不正行為と判断し、そのチームを不戦敗とする。
- c) 故意であるかどうかを問わず、競技の続行が周囲に危険を及ぼすと審判が判断した場合、危険行為として競技を中断し、危険行為の主体となったチームを不戦敗とできる。危険行為の例を以下に示す。
 - バッテリーの脱落や配線の短絡などが認められた場合。
 - ロボットから炎や煙が発生した場合。
 - ロボットの動作が止まらなくなり、コントローラからの制御が不能になった場合。

1 1 反則行為

- (1) 次の反則行為を犯した場合、審判の判断、または審判団の協議によりファウルをとることができる。
 - a) この「競技内容等説明書」で定めたルールに従わない場合。
 - b) 審判以外の者が、審判の許可なくロボットに触れた場合。

- c) 意図的に自チームのゴールの中に入って守備をしようとした場合。
 - d) 意図的に相手チームのロボットを壊そうとした場合。
 - e) 相手チームのロボットに激しいタックルをした場合。
 - f) 相手チームのロボットを 30cm 以上押した場合。(プッシング)
 - g) 競技の流れを妨げるような意図的な押さえ込みを行った場合。
 - h) ボールを持った相手チームのロボットを、相手チームのゴールに押し入れた場合。
 - i) 有線操縦ロボットのケーブルを使ってボールの動きや相手のロボットを操作した場合。
 - j) 無線操縦ロボットのアンテナを使って競技を有利に進めようとした場合。
 - k) 競技中に、メンバーあるいは支援者などが競技の進行を妨害した場合。
 - l) 審判への執拗な抗議や暴言。
- (2) ファウルを取ることが、ファウルを受けたチームの攻撃を妨げると審判が判断した場合は、ファウルをとらなくてもよい。また、その攻撃が終わった後で、さかのぼってファウルをとることができる。
- (3) 悪質な反則行為を犯したチームに対して、審判はイエローカードを提示することができる。

1 2 修理

- (1) 修理全般
- a) 修理に従事できるのはメンバー及び支援者のみとする。
 - b) 部品や工具などを操縦エリアへ持ち込む際は、コンテナボックス等にまとめて搬入することとする。
 - c) 部品や工具の供給を外部から受けることができる。
 - d) バッテリーの交換または急速充電は修理作業に含まれる。
- (2) 競技中の修理
- a) メンバーあるいは支援者が申し出て、審判が認めた場合、操縦エリア内にてロボットを修理することができる。
 - b) 修理の間、試合は中断すること無く続行される。
 - c) 修理を終えたロボットが試合に復帰できるのは、キックオフのタイミングとする。
- (3) 競技中の強制修理
- a) 競技中に、審判が修理を要すると判断した場合は、該当チームにそのロボットの修理を命じることができる。
 - b) 機体やケーブルの絡まりを解くことも、修理に含まれる。
- (4) ハーフタイム中の修理
- a) 後半の操縦エリアに移動して修理をする。

1 3 その他

ルールに関する質問および回答については、ホームページに掲載していますので、確認してください。(https://muroran-it.ac.jp/society/robot_sc/)

◇ これまでの大会成績一覧

開催回	順位	ロボット名	所属
第 31 回 (R7 年度)	優勝	MD07	DENZA I 環境科学館ロボクラブ
	準優勝	funbot	公立はこだて未来大学 ハードウェアサークル
	第 3 位	ぴこぴこキッカーズ	夢工房 (室蘭工業大学)
	室蘭工業大学同窓会 長賞	ゴールゲッターロボ	電子システム制御工学研究室 (室蘭 工業大学)
	室蘭工業大学生生活協 同組合理事長賞	強すぎる残留思念	北海道小樽未来創造高等学校
	奨励賞	めかぶファンクラブ	夢工房 (室蘭工業大学)
	奨励賞	プログレッシブ	北海道札幌工業高等学校
	奨励賞	HURA25	北海道大学ロボットアーキテクト

開催回	順位	ロボット名	所属
第 30 回 (R6 年度)	優勝	ステイ中川	北海道小樽未来創造高等学校
	準優勝	MD08	DENZA I 環境科学館ロボクラブ
	第 3 位	ムロロー	室蘭工業大学 ロボットサークル 夢工房
	室蘭工業大学同窓会 長賞	funbot	公立はこだて未来大学 ハードウェアサークル
	室蘭工業大学生生活協 同組合理事長賞	ME C MAN	北海道札幌工業高等学校
	奨励賞	ミスッター	北海道札幌工業高等学校
	奨励賞	メカモン	北海道札幌工業高等学校
	奨励賞	SUPERAR	室蘭工業大学 ロボットサークル 夢工房

開催回	順位	ロボット名	所属
第 29 回 (R5 年度)	優勝	海霧	室蘭工業大学夢工房
	準優勝	投石クン	北海道札幌工業高等学校
	第 3 位	突貫クン	北海道札幌工業高等学校
	室蘭工業大学同窓会 長賞	M1001	DENZAI 環境科学館ロボクラブ
	室蘭工業大学生生活協 同組合理事長賞	たこ	地球防衛軍 2
	奨励賞	FUNBOT	公立はこだて未来大学 ハードウェアサークル
	奨励賞	M1003	DENZAI 環境科学館ロボクラブ
	奨励賞	HITDesign Group	関西大学総合情報学部

※第 28 回（令和 4 年度大会）以前の結果はホームページをご覧ください。

(https://muroran-it.ac.jp/society/robot_sc/)

11

大会参加申込書

申込日		令和 年 月 日
(ふりがな)		()
チーム名[注１・注２]		
チーム所属団体名(学校名等)		
筆頭 申込者	物品・プログラム等送付先住所	-
	電話番号	
	(ふりがな)	()
	氏 名	
「保教員・ 注３」	(ふりがな)	()
	氏 名	
	勤務先	
受付確認	e-mail	@ ※申し込み確認をメール返信で行いますので、綺麗に書いてください。 ※大学名の文書が必要な方は○印をつけてください。要：文書
	氏名（ふりがな）	() 操縦
	学校名等又は勤務先	
競技者「注４」	性別（中高生のみ）[注7]	男 ・ 女 ・ 答えたくない
	氏名（ふりがな）	() 操縦
	学校名等又は勤務先	
	性別（中高生のみ）[注7]	男 ・ 女 ・ 答えたくない
	氏名（ふりがな）	() 操縦
	学校名等又は勤務先	
	性別（中高生のみ）[注7]	男 ・ 女 ・ 答えたくない
	氏名（ふりがな）	() 操縦
	学校名等又は勤務先	
	性別（中高生のみ）[注7]	男 ・ 女 ・ 答えたくない
	使用予定無線方式 [注５]	
	技適マークの有無	有 ・ 無

注7. 中学生・高校生のみ回答をお願いします。性別に関する回答は任意です。また、女子を含むチームにおいて、電子工作キットを希望されるチームは部品支給要望書の所定の欄に回答ください。なお、電子工作キットを受け取られた女子の方には、後日、アンケートにご協力いただきます。

部品支給要望書

団体名：

チーム名：

品名	規格等	支給単位（1セット）	要・不要
4速パワーギヤボックスHE	タミヤ ITEM72007	4個	要・不要
ボールキヤスター（2セット入）	タミヤ ITEM70144	1個	要・不要
スポーツタイヤセット（56mm径）	タミヤ ITEM70111	2個	要・不要
カラフルソフトサッカーボール	JANコード：4971665042574	1個	要・不要
リモコン用コード （電源ケーブル）	ミスミ NA2517T-22-10-100m 丸型	2本（4m）	要・不要
リモコン用コード （電源ケーブル）	OKI ブリッジ型オキフレックス FLEX-B4 10-7/0.127 2651	2本（4m）	要・不要
リモコン用スイッチ （トグルスイッチ）	秋月電子 6Pトグルスイッチ 2回路2接点 中点付 ON-OFF-ON パネル取付用	3個	要・不要
中学・高校の女子を含む学生グループ限定 電子工作キット （大会参加申込書の性別欄で「女」と回答した、中学生・高校生を含むチームに限ります。）			要・不要

※必要な部品について「要・不要」欄に○印をご記入ください。

※リモコン用コード（電源ケーブル）については丸型、ブリッジ型のどちらかを選択下さい。

※（中学生・高校生のみ）電子工作キットを受け取られた女子の方には、後日、アンケートにご協力いただきます。

