関東春ロボコン 公式書類 記入例

アイデアシート 【記入例】

サンプル見本

作成/更新: 2026年10月17日

学校名（例）	関東春夏大学	チーム名（例）	春夏ロボットサークル Aチーム

概要: チームの開発体制、環境、予算、安全対策などを記載してください

1 **1.1 作業環境 - チームが開発で使用する工作機械や活動場所、練習場所について説明してください** * テキスト（長文）

チームが利用可能な工作機械、活動場所、練習場所などの詳細を記入してください

（未記入）

2 **1.2 予算 - チームが本大会に向けて使用できる金額を記入してください** * テキスト（短答）

予算額と通貨を記入してください

（未記入）

3 **1.3 安全対策 - チームでおこなっている安全対策について記入してください** * テキスト（長文）

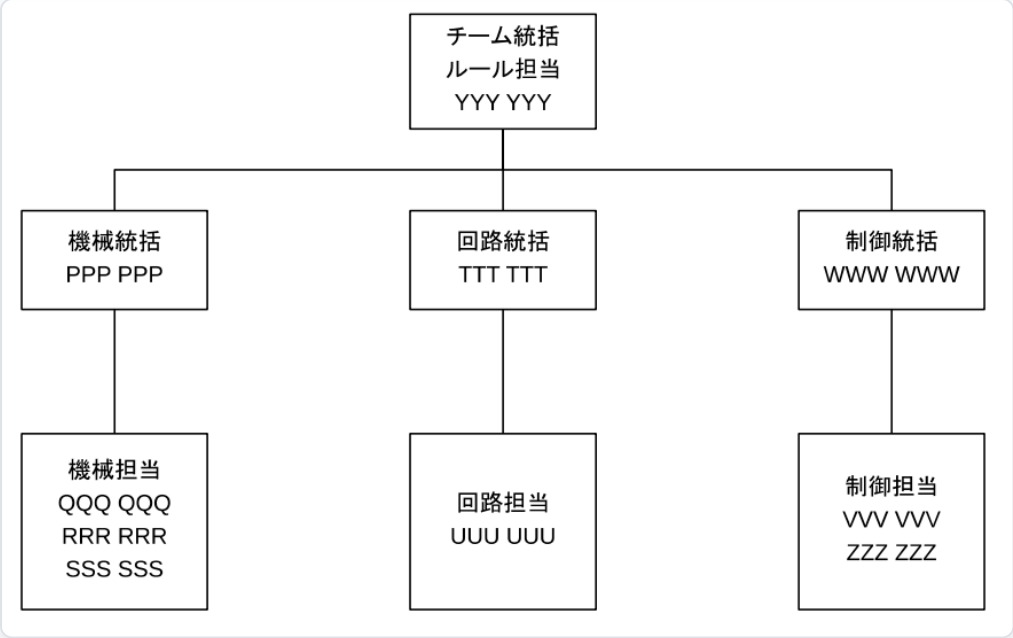
実施している安全対策、安全教育、リスク管理について詳しく説明してください

（未記入）

4 1.4 組織図 - チームの組織図を記入してください *

ファイルアップロード

チームの組織図をアップロードしてください



組織図.png

5 2.1 目標初達成予定日 *

日付

ロボットが目標を初達成する予定日を入力してください

2027-02-15

6 2.2 目標点数または「Vゴール」達成目標タイム *

テキスト（短答）

目標点数または「ポゼッション」目標タイムを入力してください

150秒

7 2.3 スケジュール全体について *

テキスト（長文）

開発スケジュール全体の概要、マイルストーン、遅延時の対応などについて説明してください

・製作の難易度および一連動作における重要性を考慮して、足回り機構のみ早めに製作するスケジュールとしている。 ・週一回でチームMTGを行い、進捗や懸念事項を各自共有してもらう。遅れが生じた際はスケジュール見直すことで、なし崩し的に遅れが伝播していくことを防ぐ。 ・機体完成、一連動作テスト開始、初Vゴール目標といった横断的なマイルストーンを明示的に定めるさせることで、チームマネジメントに役立てる。

8 2.4 各機構への人員配置 *

テキスト（長文）

足回り、サプライ回収、フロント運搬などの各機構への人員配置と役割分担について説明してください

・足回り、サプライハンド、フロント昇降のそれぞれに機械担当、制御担当の人員を配置し、並列して作業を行う。 ・回路担当は、それぞれの機構で要求される基板の種類と数を把握し、機構の組み立てまでに(予備も含めて)必要数を準備する。 ・機構の組み立ては電装に影響のない部分までは「加工」の段階で終えておき、最後に回路担当とともに電装と組み立ての仕上げを行う(これを「電装組立」と呼ぶことにする)。 ・また、電装組立の後にはこれらが問題なく動作することを確認するため、制御担当がテスト用のプログラムで機構を動作させ、センサ·アクチュエータがすべて問題なく動作することを確認する(これを「デバイスチェック·DevChk」と呼ぶことにする)。 ・制御担当は、それぞれ以下の順序で実装を行う。 ・足回り(DevChk→手動→一部自動化→高速化の順) ・サプライハンド動作(DevChk→回収から投入までの一連動作→改善の順) ・フロント昇降動作(DevChk→一連の運搬動作→改善の順)

9 2.5 各機構の評価方法 *

テキスト（長文）

各機構の評価方法や目標成功率、目標タイムについて説明してください

・足回りは手動操縦を優先的に実装し、一連動作の達成を目指す。その後、操縦練習と並行して一部自動化を進めてタイム短縮を狙う。 ・機構動作はまず足回り完全停止状態で動作確認および性能評価を行う。その後、十分に安定した足回りを合わせて一連動作に入っていく。 ・一連動作について、まずは達成に向けて致命的なバグを解消する。達成後はタイム短縮を目指して開発を行ったのち、大会3週間前（3/1）に成功率重視の開発へ切り替える。 ・フィールドやオブジェクトの状態は適宜変えることで、環境変化への対応力を見る。

10 2.6 スケジュール表 *

テーブル

週ごとの開発計画を編集してください。

週	チーム全体	機械	回路	制御	備考
10/19 ~ 10/25	アイデア出し	-	-	-	-
~ 11/1	作戦会議 → ロボットの仕様決定	-	-	-	-
~ 11/8	-	機構会議、スケッチ作成	基板・センサ仕様のすり合わせ	基板・センサ仕様のすり合わせ	-
~ 11/15	-	各機構の仮設計完了	基板の準備（確保, 新規製作）	プログラム準備	-
~ 11/22	-	各機構の本設計完了・発注、足回り加工開始	-	-	-
~ 11/29	-	統合設計完了、各機構加工開始	-	-	-
~ 12/6	-	足回り加工完了	足回り電装準備	足回り手動プログラム準備完了	-
~ 12/13	足回り完成	足回り電装組立、各機構加工完了	足回り電装組立	足回りDevChk	-
~ 12/20	-	フレームなど加工	統合機体電装準備	足回り手動一連動作確認	-
~ 12/27	-	統合機体組み立て完了	統合機体電装準備	各機構および手動一連動作のプログラム準備完了	-
~ 1/3	冬期休暇（帰省など）	-	-	-	バッファの役割も持つ
~ 1/10	1/7 機体完成	-	統合機体電装組立	各機構DevChk	-
~ 1/17	-	修理・改良	修理・改良	修理・改良	-
~ 1/24	大学の試験期間	-	-	-	-
~ 1/31	大学の試験期間	-	-	-	-
~ 2/7	-	以降、保守および改良	以降、保守および改良	各機構の動作確認、足回り自動制御準備完了	-
~ 2/14	2/8 一連動作の練習開始	-	-	手動一連動作	-

週	チーム全体	機械	回路	制御	備考
~ 2/21	2/15 初Vゴール目標	-	-	手動一連動作達成、タイム短縮を目指す	-
~ 2/28	-	-	-	一部自動化を進める	-
~ 3/7	3/1 成功率重視へシフト	予備部品の準備	予備基板・ケーブルの準備	改良	-
~ 3/14	3/11 本番想定練習	-	-	-	-
3/15, 16	ロボット梱包、発送	-	-	-	-
3/17, 18	大会期間	-	-	-	-
-	-	-	-	-	-
-	-	-	-	-	-

11 **3.1 基本戦略** * テキスト（長文）

チームの基本戦略を説明してください

> 私たちのチームは、「相手チームよりも多くのフロントで得点を獲得する」 ことを目指して3分間動き続けます。 動作遷移の判断は操縦者が行い、各動作を自動で正確かつ高速に行うことを目指します。

12 **3.2 ロボットの動き** * テキスト（長文）

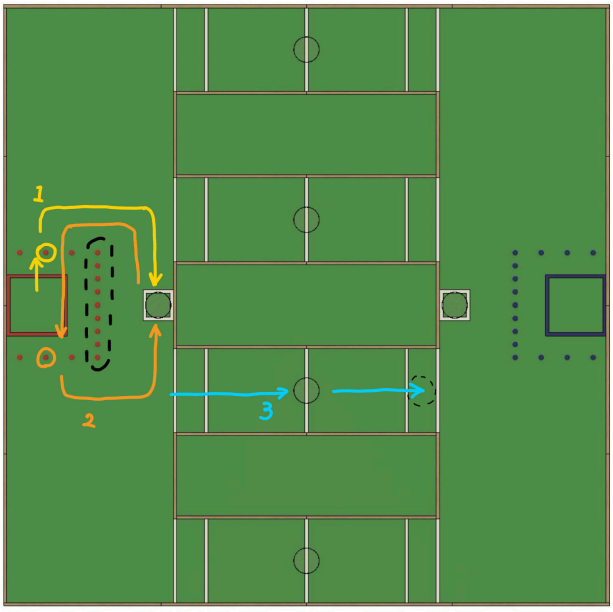
ロボットの動きについて説明してください

> ①スタートゾーンにてサプライを一つ回収し、キャンプに投入する ②スタートゾーン付近へと戻り、サプライをもう一つ回収してキャンプに投入する ③相手の侵入していないレーンへと移動し、フロントを相手ヘッドゾーンまで持っていく ④その後は図の黒点線で囲まれている領域のサプライをキャンプに1つずつ入れていき、その都度相手が動かしたフロントを戻す

13 3.3 動きの説明用の画像 *

ファイルアップロード

ロボットの動きを説明する画像をアップロードしてください



基本戦略.jpg

14 3.4 ロボットの構成 *

テキスト（長文）

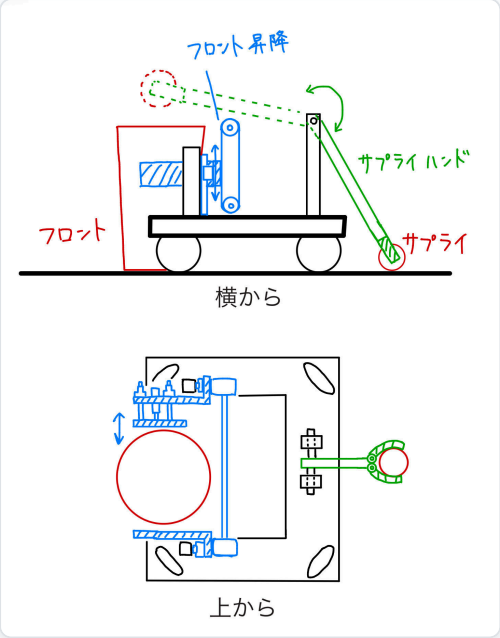
ロボットの全体構成、および各機構について説明してください

図にあるように、ロボットは「フロント昇降機構」・「サプライハンド」・「足回り」からなります。 ・フロント昇降機構は機体の内部に差し掛かったフロントを両側から挟み込み、ベルト伝達を用いた機構で昇降を行います。 ・サプライハンドは先端についた両開きのハンドで地面に置かれたサプライを回収し、キャンプ及びフロントへ投下できる位置までアームを回転することができます。 ・足回りはオムニホイールを4輪用いています。

15 3.5 ロボット構成の説明用の画像 *

ファイルアップロード

ロボットの全体像および各機構を説明する画像をアップロードしてください



ロボット全体像.jpg

16 3.5 ロボット構成の説明用の画像（複数添付用）

ファイルアップロード

ロボットの全体像および各機構を説明する画像をアップロードしてください

（添付ファイル・画像の記入例なし）

17 3.5 ロボット構成の説明用の画像（複数添付用）

ファイルアップロード

ロボットの全体像および各機構を説明する画像をアップロードしてください

（添付ファイル・画像の記入例なし）

18 3.5 ロボット構成の説明用の画像（複数添付用）

ファイルアップロード

ロボットの全体像および各機構を説明する画像をアップロードしてください

（添付ファイル・画像の記入例なし）

19 3.5 ロボット構成の説明用の画像（複数添付用）

ファイルアップロード

ロボットの全体像および各機構を説明する画像をアップロードしてください

（添付ファイル・画像の記入例なし）

関東春ロボコン運営委員会 © 2026