周南ロボコン2026

目次

- お知らせ　・・・P2
- 開催概要　・・・P3
- ロボット製作教室　・・・P4
- 競技概要　・・・P5
- ルールブック　・・・P6
- スケジュール　・・・P8
- 参加申込・問合せ先　・・・P9
- アクセス　・・・P10

周南ロボコン2026

お知らせ

2026/07/24 公式webサイト　公開

2026/08/17 「ルールブック」質問回答　掲載

2026/10/16 「スケジュール」練習フィールドの公開について　掲載

2026/10/16 「アクセス」大会当日（10/31(土)）の学内地図について　掲載

Copyright National Institute of Technology,Tokuyama College

開催概要

イベント名

周南ロボコン2026

内容

徳山高専で行われる高専祭のイベントの一つとして「周南ロボコン2026」を開催します。このイベントは，夏休みのロボット製作教室で製作したロボットや自作のロボットを使って競技に挑むイベントです。

参加者の年齢制限はありませんので，子供から大人まで奮ってご参加ください。

※　ロボット製作教室については，こちら（ ロボット製作教室 ）をご覧ください。

開催日時

2026/10/31（土）

会場

徳山高専

主催

周南ロボコン実行委員会

Copyright National Institute of Technology,Tokuyama College

ロボット製作教室

ロボット製作教室（小学生向け）とは？

毎年夏休み（8月中旬～下旬）に徳山高専や周南市内の市民センターなどを会場として，小学生向けのロボット製作教室を開催しています。ロボット製作教室で使用するロボット製作キットは，徳山高専の学生が設計したオリジナルです！

ここで製作したロボットを使って，周南ロボコン（毎年10月末頃に徳山高専で開催）に参加することができます。

今年のロボット製作教室

2026年は周南市内の市民センター等を会場として，全３回の開催予定です。

＜2026年　ロボット製作教室　開催場所＞
- ・コアプラザかの
- ・櫛浜市民センター
- ・学び交流プラザ

徳山高専の学生が設計したロボット製作キットを使って，ドライバーや接着剤を使った組み立て作業や電子部品のはんだ付け作業を体験できます。

小学校高学年を対象として想定しており，徳山高専の学生が講師役として作業補助を行います。

参加申込については会場となる各市民センターにお問い合わせください。

周南市の補助を受けて実施しているため，周南市民が優先される場合があります。

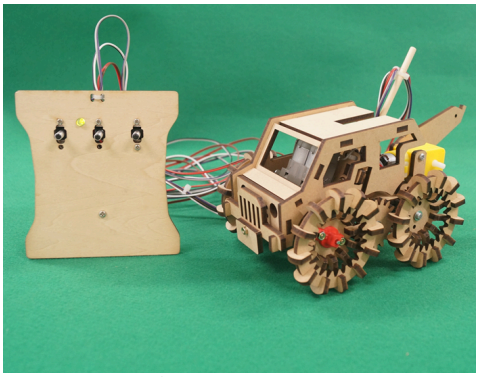
なお，**周南ロボコン当日は製作教室で作るロボットの貸出も行い，ロボットを持っていない人も参加できるようにする予定です。「製作教室には参加できなかったけれどロボットで遊んでみたい」という方は，ぜひ周南ロボコン会場（徳山高専の高専祭：2026年10月31日）にお越しください。**

今年のロボット

大きなタイヤで段差を超える **"四輪駆動レッカー車"** です。

突起のついた大きなタイヤが段差に食いつき，デコボコ道を力強く進みます。タイヤは「四輪駆動」になっていて，前輪と後輪を歯車でつないぐことで４つのタイヤすべてにモータからの力が伝わるようになっています。そのため，どれかのタイヤが引っかかったり浮いたりしても，他のタイヤで移動して抜け出すことができます。

さらに，ロボットの後ろには，荷物を運ぶためのアームも付いています。運ぶ荷物に合わせてフックや磁石を取り付けるなど，自分好みにカスタマイズしてみてください！



設計中のロボットの見た目

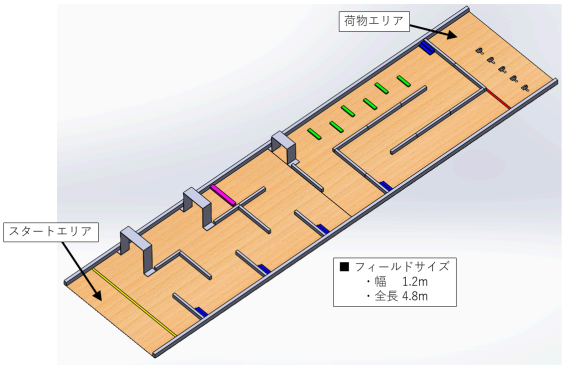
Copyright National Institute of Technology,Tokuyama College

競技概要

競技名：　**駆け抜けろ！　でこぼこロード**

今年度は段差のあるフィールドを通り抜けて荷物を持ち帰る競技です。

できるだけ早く荷物を持ち帰ってください！



スタートエリアから出発し，荷物エリアの荷物を１個以上回収して，できるだけ早くスタートエリアに持ち帰ってください。荷物を持ち帰るまでにかかった時間がクリアタイムとなり，クリアタイムの早さを競います。幅1.2m，全長4.8mのフィールドを使ったロングコースのため，ロボットのスピードが重要です！

ベニヤ板でできたフィールド内にさまざまな障害物（ゲート，段差，壁）が設置されています。障害物をかわしたり，乗り越えたりして，荷物を取りに行ってください。（ただし，飛行するロボットは使用禁止です）

荷物はダブルクリップ（幅約50mm，材質：鉄）が５個置いてあります。持ち帰った荷物の数によってクリアタイムにボーナスがあり，「荷物１個につき５秒」クリアタイムが早くなります。荷物を１個だけ回収して素早く持ち帰るか，あえてたくさん持ち帰るか，皆さんの作戦次第です！

練習用フィールドの公開日時と場所

大会前に徳山高専で練習用フィールドを公開予定です。

詳細は決まり次第　スケジュール　でお知らせします。

Copyright National Institute of Technology,Tokuyama College

ルールブック

ルール

■ ルールブック（PDF形式）

ルールブックver1

競技エリア寸法

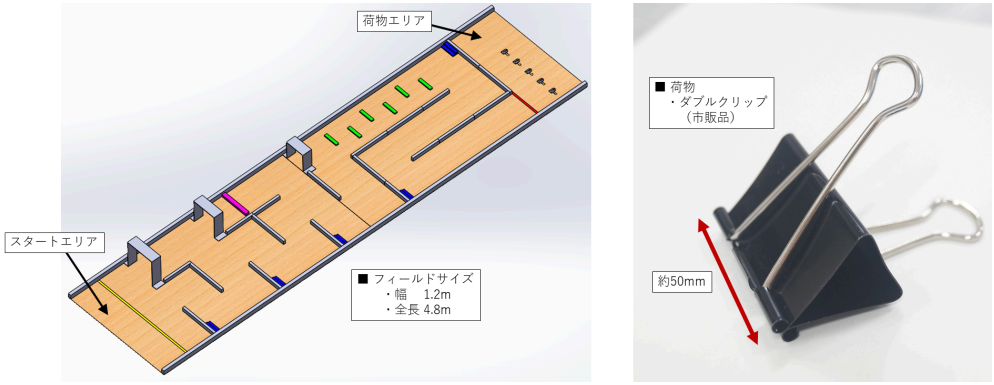


図１：フィールドイメージ および 荷物

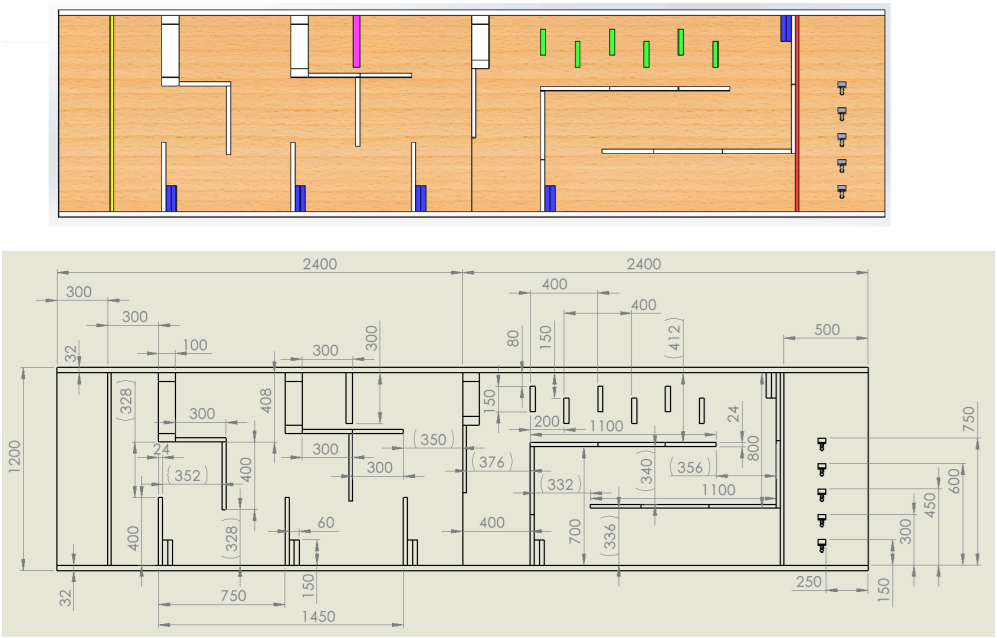


図２：フィールド寸法（真上から見た図）

・図中の数字の単位は「mm」

・壁と壁の間の通路幅は一番狭いところでも300mmより広くなるようにしています。

ルールについての質問は こちらに回答を掲載します。

※ 回答の掲載まで１週間程度かかる場合があります。

----------【8月17日更新分】----------

◆ Q1.
障害物（壁，段差，ゲート）の材質は何でしょうか。

◇ A1.
材質は木材（ラワンベニヤ，塗装コンパネ，MDF）となります。
壁　　・・・ラワンベニヤ
段差　・・・塗装コンパネ（塗装面が上向き）
ゲート・・・MDF

◆ Q2.
フィールドの障害物（壁，段差，ゲート）はどのように固定されますか。

◇ A2.
障害物は「接着剤」「両面テープ」「木ネジ」のいずれかによって，できるだけ動かないように固定します。

◆ Q3.
障害物（壁，段差，ゲート）が意図せず動いてしまった場合、違反になりますか。

◇ A3.
競技中に障害物が意図せず動いてしまった場合，違反にはなりません。
そのまま競技を続行します。
また，競技終了後，次の競技を行う前にフィールドの修理をします。

◆ Q4.
”①スタートエリアから荷物エリアに移動し，荷物を回収して持ち帰ってください。②「ロボット」および「ロボットが触れているすべての荷物」が完全にスタートエリアの中に入ったら「持ち帰った」と判定します。”とあるが、「ロボット」の全てがスタートエリアから完全に出る必要がありますか。「ロボット」は一度スタートエリアから完全に出たうえで、「持ち帰り」の条件を満たさないと得点とならないのでしょうか

◇ A4.
「ロボット」の全てがスタートエリアから完全に出る必要はありません。
競技開始後に「ロボット」がスタートエリアから完全に出ることなく「持ち帰り」の条件を満たしたとしても，得点として扱います。

Copyright National Institute of Technology,Tokuyama College

スケジュール

10/31(土)：**周南ロボコン当日**の開催スケジュール

参加受付は，大会当日の午前中に会場で申し込んでください。事前登録は不要です。
当日の駐車場や会場への移動経路は　アクセス　をご確認ください。

＜ 開催場所 ： 徳山高専 ＞

■09:30～11:30　　参加申込・練習・予選
＜予選＞11:30までに最大３回まで競技に挑戦できます。
予選の結果上位のチームは午後の本選に出場できます。
12:00頃に，午後の本選への出場チームをお知らせします。
■12:00～13:00　（ 昼休憩 ）
■13:00～15:00　　本選
＜本選＞各チーム２回ずつ競技に挑戦してもらいます。
その結果をもとに表彰を行います。

練習フィールドの公開

練習用のフィールドを下記の日程で公開します。
ロボットの調整にご利用ください。

＜ 受付 ： 徳山高専　実習工場 ＞

実習工場への案内

■ 10/23(金)　17:00～19:00 <-- 製作途中の部分的なフィールドとなる可能性があります。
■ 10/29(木)　17:00～19:00 <-- 完成したフィールドを公開予定です。
■ 10/30(金)　17:00～19:00

Copyright National Institute of Technology,Tokuyama College

参加申込　および　お問い合わせ

参加申込フォーム

※ 事前登録は不要です。当日，会場で受付を行います。

お問い合わせ

周南ロボコンに関するご質問は下記のメールアドレスにお送りください。

回答には１週間程度お時間を頂戴する場合があります。　また，土・日・祝日はメールを確認しません。

gakuseik@tokuyama.ac.jp

※ ルールに関するお問い合わせ内容の回答は　ルールブック　の【質問回答】に掲載します。

Copyright National Institute of Technology,Tokuyama College

徳山高専へのアクセス

当日の駐車場および学内地図

自動車の場合

徳山東インターチェンジから約1km

※　付近は住宅街です。歩行者・自転車にご注意ください。

電車・バスの場合

山陽本線櫛ケ浜駅を出て、徳山商工高等学校の方向へ約３０分。

山陽本線徳山駅を出て、徳山高専・周南公立大学行きのバスで約１５分

※　便によっては高専・大学がある坂の下まで（バス停：大学高専下）となり、高専まで登りません。

Copyright National Institute of Technology,Tokuyama College

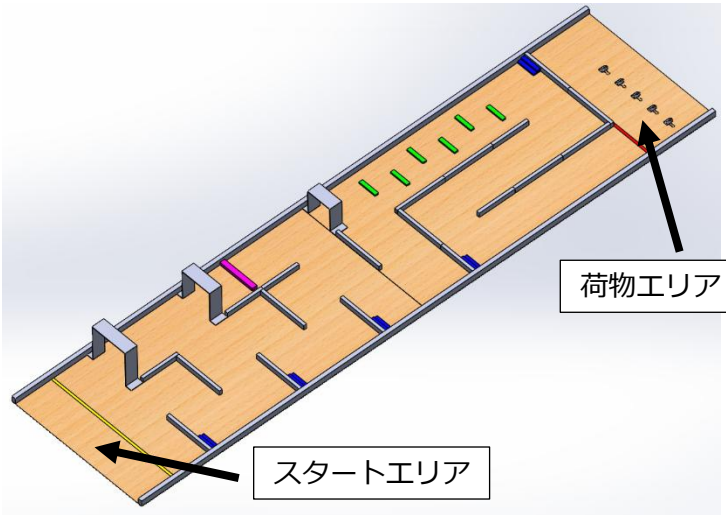
周南ロボコン 2026　ルールブック ver.1

■Ⅰ．競技概要

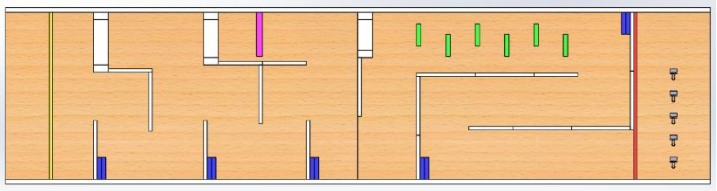
●競技テーマ

駆け抜けろ！　でこぼこロード

●競技概要



図Ⅰ：競技フィールド（全体像）



【 幅 1.2m，全長 4.8m 】

図２：競技フィールド（真上から見たようす）

ダブルクリップ
（ 材質：鉄 ）

図３：荷物

■ フィールドおよびルールの概要

スタートエリアから出発し，荷物エリアの荷物を回収してスタートエリアまで持ち帰ってください。

荷物を持ち帰るまでのクリアタイムの早さを競います。さらに，持ち帰った荷物の合計点数によりクリアタイムが早くなります。

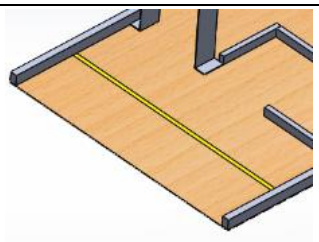
フィールド上には障害物（壁，段差，ゲート）が設置されています。これらの障害物はフィールド床面に固定されています。

フィールド上は，床面に加えて，これらの障害物の上を移動することも可能です（例：壁を乗り越える）。

フィールドの外に出てはいけません。ロボットがフィールドの外に触れた場合は失格となります。

ただし，荷物については，フィールドの外に触れても競技を続けます。

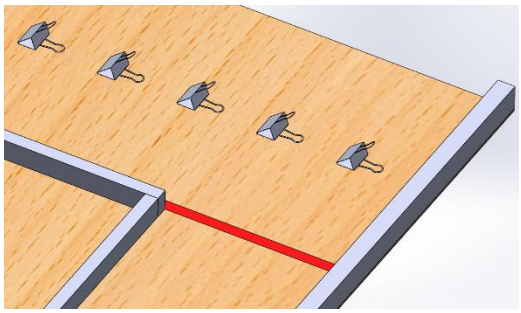
飛行できるロボットは禁止します。一時的なジャンプは構いませんが，飛行してはいけません。



■ スタートエリア

・スタートエリア内の好きな位置にロボットを設置して，競技を開始します。

・スタートエリアの境界を示すために床面にテープを貼ります。

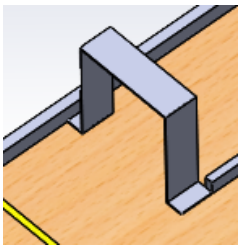


■ 荷物エリア

・ここにある荷物をスタートエリアに持ち帰ってください。

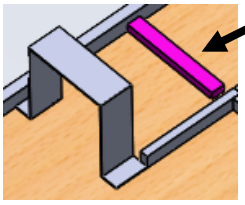
・持ち帰った荷物の数に応じてクリアタイムが早くなります（１個につき５秒。５個設置）。

・荷物は市販の「ダブルクリップ（幅約 50mm，材質鉄）」を使用します。



① ゲート（大）

内 300mm×300mm

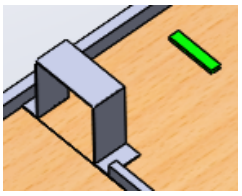


③ 段差（大）

高さ 24mm

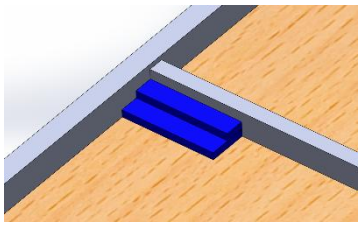
① ゲート（中）

内 250mm×250mm



① ゲート小

内 200mm×200mm



④ 階段

1 段 12mm

×2 段

※ 階段側から見たようす

■ 障害物（前半）

① ゲート

大・中・小の３つ。　内側の寸法は下記のとおり。

（大）：300mm×300mm

（中）：250mm×250mm

（小）：200mm×200mm

② 壁（外壁，迷路壁）

・フィールド端の外壁　　：高さ 48mm

・それ以外の壁（迷路壁）　：高さ 40mm

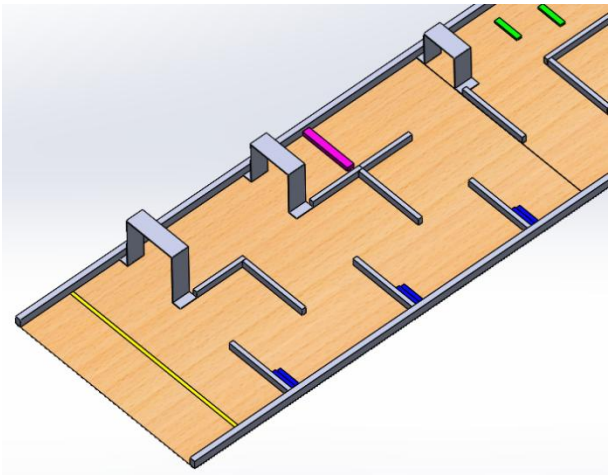
③ 段差（大）

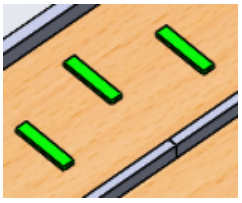
木材による段差　：高さ 24mm

④ 階段

木材による階段　：1 段 12mm×2 段

1 段あたりの幅は 30mm





⑤ 段差（小）

高さ 12mm

■ 障害物（後半）

⑤ 段差（小）

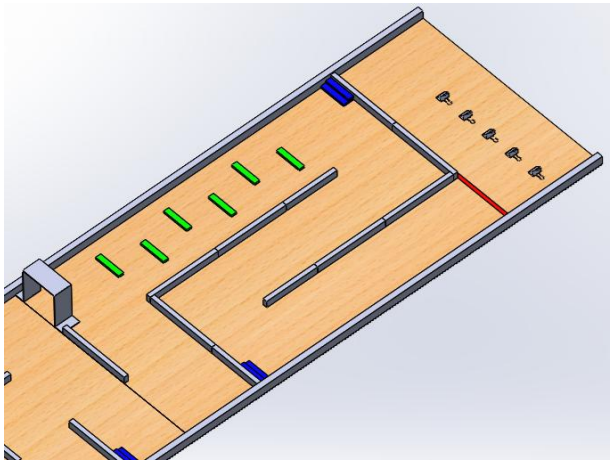
木材による段差　：高さ 12mm

⑥ 壁（外壁，迷路壁）

フィールド前半と同じ寸法

⑦ 階段

フィールド前半と同じ寸法



■２－１．競技ルール①（競技時間と参加人数）

① 競技時間

・１試合の競技時間は「３分」です。

② 参加人数

・１チームの参加人数に上限はありません。
・各試合でロボットを操縦する人は１名とします。２名以上がロボットを操縦してはいけません。
・試合ごとに操縦する人を交代することは可能です。

■２－２．競技ルール②（競技の流れと得点）

① 競技の流れ

・スタートエリアの中の好きな位置にロボットを準備し，競技を開始します。
・スタートエリアから荷物エリアに移動し，荷物を回収して持ち帰ってください。
・1 個以上の荷物をスタートエリアに持ち帰ったら競技終了です。
・競技終了までにかかった時間と持ち帰った荷物の点数からクリアタイムを計算します。

② 荷物によるボーナス

・持ち帰った荷物の数に応じて，クリアタイムが早くなります。**「荷物１個につき５秒」**。
・競技中に荷物がフィールド外に触れた場合であっても，その荷物は有効であり競技を続行します。

※　荷物の「持ち帰り」の判定

「ロボット」および「ロボットが触れているすべての荷物」が完全にスタートエリアの中に入ったら「持ち帰った」と判定します。複数の荷物を持っている場合はすべての荷物がスタートエリアの中に入った時点で「持ち帰った」と判定します。

スタートエリアの中に持ち帰った荷物は，ロボットが持っている状態でも，床に置かれている状態でも，どちらでも構いません。

スタートエリアの後ろ側には壁がありません（荷物を持ち帰ったときにスピードの出ているロボットがぶつからないようにするため)。競技中はロボットがフィールド外に触れると失格になりますが，荷物を持ち帰ったときにロボットがここからフィールド外に出ても失格にはなりません。

③ クリアタイムの計算

・荷物を持ち帰った時点で競技終了となります
・競技終了までにかかった時間から，持ち帰った荷物の数×５秒　を引いたものがクリアタイムです。
（例）競技終了までにかかった時間が２分３０秒，持ち帰った荷物２個の場合
（２分３０秒）　―　（２個×５秒）　＝　２分２０秒　がクリアタイム

■２－３．競技ルール③（移動範囲）

① ロボットが移動できる範囲

・競技フィールドの床面，および，障害物の上を移動することができます。
・競技フィールドの外に出る（フィールド外の物や人に触れる）と失格となります。
ただし，空中（フィールド外のものに触れない場合）は出ても良いものとします。
・スタートエリアの後ろ側には壁がありません（荷物を持ち帰ったときにスピードの出ているロボットがぶつからないようにするため)。競技中はロボットがフィールド外に触れると失格になりますが，荷物を持ち帰ったときにロボットがここからフィールド外に出ても失格にはなりません。

② 操縦者が移動できる範囲

・操縦者は競技フィールドの周囲を自由に移動できます。
・競技フィールドの中に入ることは可能ですが，フィールドの床のみを踏んでください。
（壁や段差などの障害物を踏むと危ないので，踏まないようにしてください）

③ 競技中にロボットに触れたい場合（リトライによる中断）

・競技中のリトライはできません。
・ロボットが動けなくなった場合などで競技が続行できない場合は，失格となります。

■２－４．競技ルール④（対戦形式と大会当日の流れ）

① （午前中　9:30～11:30）参加受付・練習・予選

・午前中に参加受付，練習，予選（クリアタイム計測）を行います。
・会場で参加申込をしたら，各チーム順番に練習や計測で競技フィールドを使用できます。
・クリアタイムの計測は最大３回までとします（練習は回数に含まない)。

・計測は各チームの自由なタイミングで審判に申し出てください（申し出の無い場合は練習扱い）。
ただし，午前中の開催時間（9:30～11:30）が終わると打ち切ります。
・計測したクリアタイムのうち，一番早いものを予選のクリアタイムとして扱います。
・クリアタイムの早い順に順位を決め，上位のチームは午後の本選に進むことができます。
本選出場チームは 12:00 頃にお知らせします。

② （午後　13:00～15:00）本選

・午後からは本選を行います。練習時間はありません。
・クリアタイムの計測を各チーム２回ずつ行います。
・クリアタイムの早い順に順位を決め，表彰します（順位に応じた賞品も用意する予定です）。

■３．ロボットの規定

① 台数

・「１台」のロボットを使用してください。競技中にロボットを交換することはできません。

② サイズ制限

・競技開始時に「縦 300mm 以内×横 300mm 以内。高さ制限なし」とします。
・競技中にロボットが展開し，サイズを大きくしても構いません。競技中の展開サイズは無制限です。
・コントローラーおよびコントローラーとロボットをつなぐケーブルはサイズに含みません。
（ 操作方式は有線・無線のどちらでも構いません ）

③ 電源および動力源

・電圧は 12V 以内とします。
・ゴム，バネ，空気圧などの電気以外のエネルギーを利用する場合は，人体やフィールドに危害を与えない出力としてください。
・空気圧を利用する場合は，容器が破裂した場合に破片が周囲に飛び散らないようにするための防護壁を搭載してください。

④ 禁止事項

・飛行できるロボットは禁止します。
・液体の使用は禁止します。

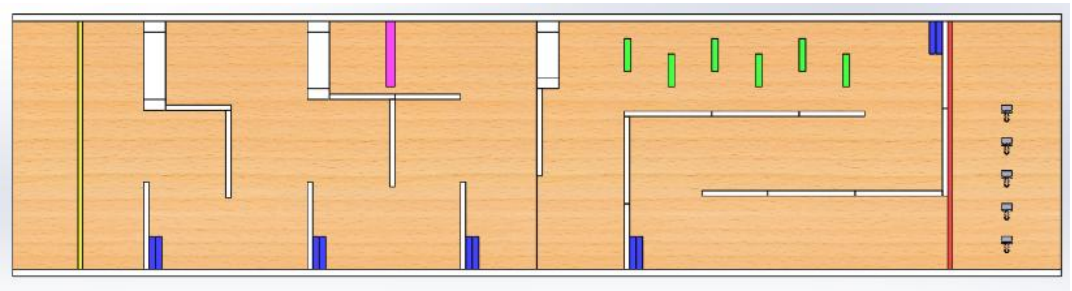
・火薬や可燃性ガスなどの危険物の使用は禁止します。
・上記に記載のない事柄であっても，人体やフィールドに危害を与えるものは使用しないでください。

■４．ロボットの貸出について

・希望者にはロボットの貸出を行います。当日，会場で参加申込をする際に申し出てください。
・貸出ロボットは，夏休みのロボット製作教室で製作したロボットと基本的に同じものです。
　ただし，競技しやすくするために一部改造する可能性があります。
・参加者が貸出ロボットを改造することはできません。
・当日の故障などで貸出できなくなる可能性があります。
・希望者の人数によっては複数人で交代しながら使うことになります。

■５．フィールド等の寸法

以下，図中の寸法の単位はすべて「mm」です。



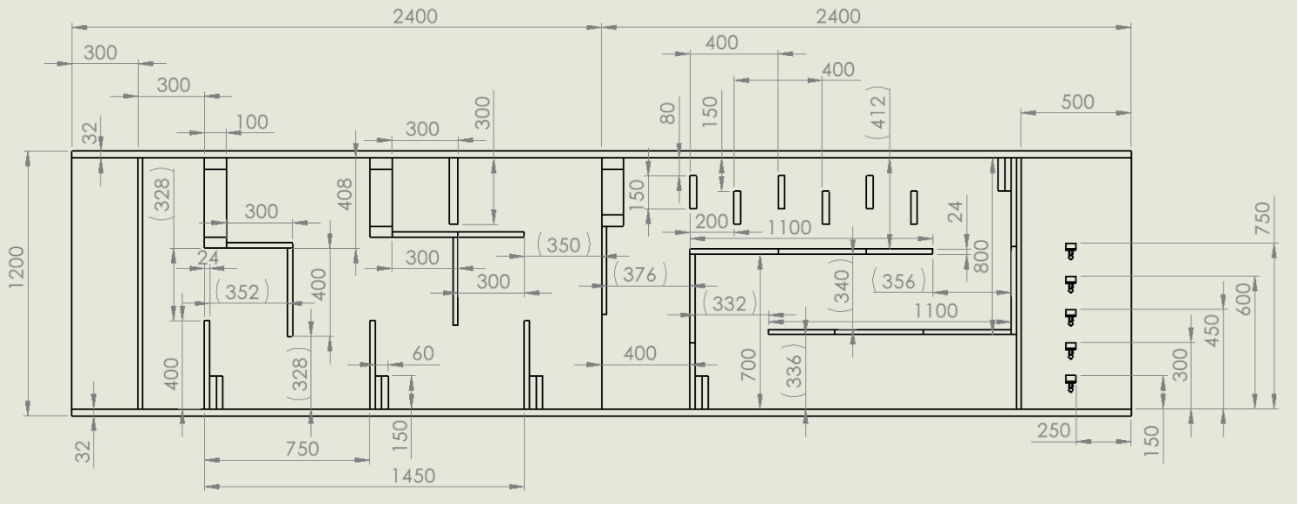
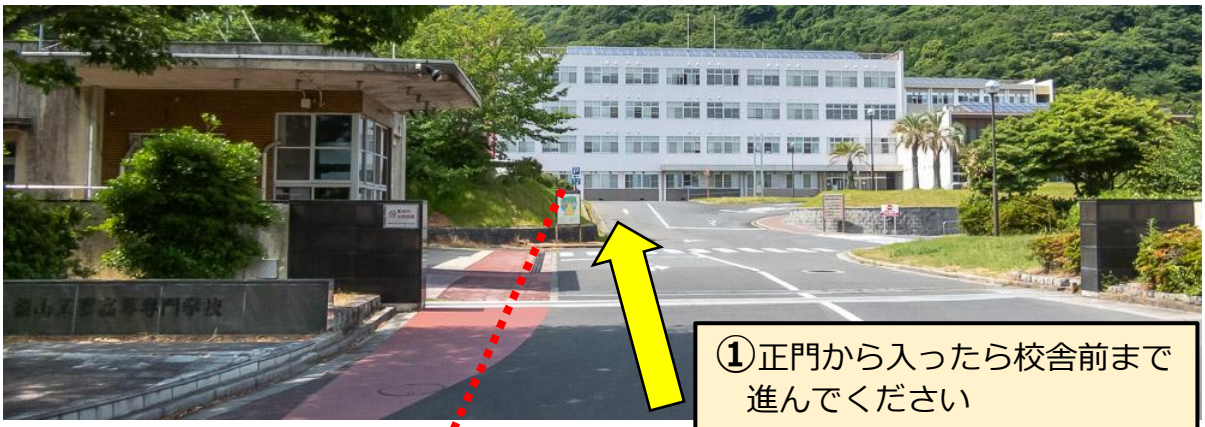


図１　競技フィールド全体の寸法（上から見た図）

※　スタートエリアの境界（黄色のライン），ゴールエリアの境界（赤色のライン）はテープを貼って示します。

※　フィールド床面は２枚のベニヤ板であり，フィールド中央に継ぎ目があります。
フィールド中央の継ぎ目は，テープを貼ってできるだけ段差を解消します。

周南ロボコン
練習フィールド受付場所への案内
（実習工場）

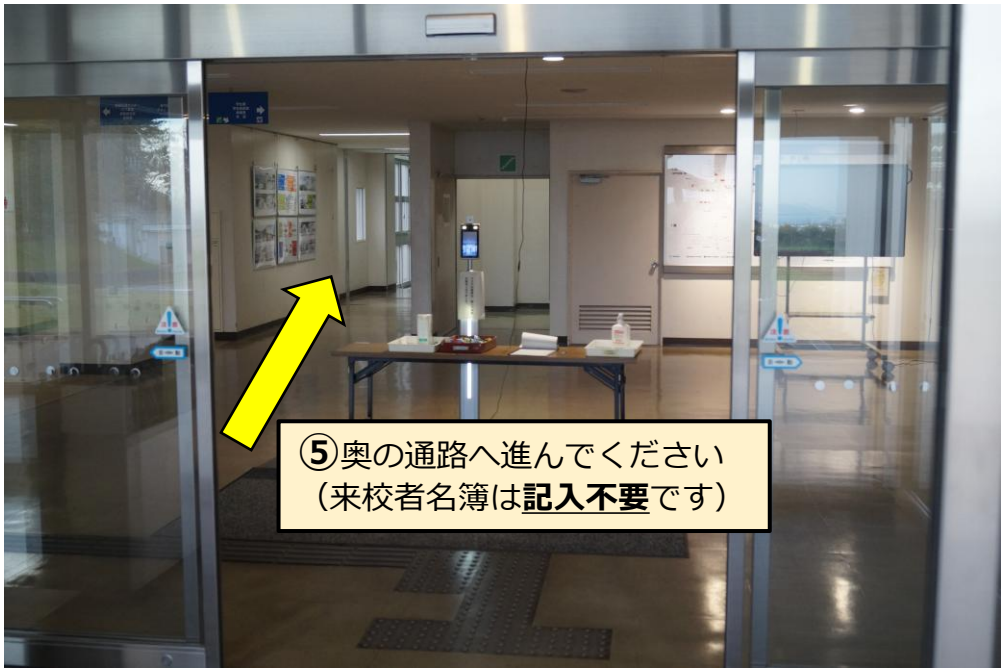


①正門から入ったら校舎前まで
進んでください

②校舎付近の来客用駐車場
をご利用ください

③来客用駐車場が満車の時は
左折した先の職員用駐車場を
ご利用ください

④正面玄関から入ってください



⑤奥の通路へ進んでください
（来校者名簿は**記入不要**です）

⑥正面玄関の奥の通路を
まっすぐ進んでください

⑦階段まで進んでください

⑧階段を上ります

⑨階段を上ったら
右に曲がります

⑩突きあたりのトイレの前
まで進んでください

⑪トイレの横のスロープを
進んでください

⑫スロープの先の自動ドアから外に出て
その先の自動ドアを入ってください
（外は車が通ります。注意してください）

⑬自動ドアを入ったら突きあたりを
左に進んでください
（通路途中の部屋は実験室などのため
入らないでください）

⑭突きあたりが「実習工場」です
中にいる職員に声をかけてください