

Embedded Technology Software Design Robot Contest

ETロボコン2026

ソフトウェアモデリング+ロボット制御コンペティション



主催



一般社団法人
組込みシステム技術協会
Japan Embedded Systems Technology Association

企画運営

ETロボコン実行委員会

www.etrobo.jp

ETロボコン2026

Embedded Technology
Software Design
Robot Contest

ソフトウェア・モデリング+ロボット制御コンペティション

チャンピオンシップ大会 パシフィコ横浜

テスト走行

競技会

モデリングワークショップ

11月18日(水) 11月19日(木) 11月20日(金)

エントリークラス大会

オンライン

10月25日(日)

<https://www.etrobo.jp/>

北海道地区	9月13日(日)	南関東地区	9月22日(火・祝)	中四国地区	9月20日(日)
東北地区	9月20日(日)	東海地区	10月3日(土)	九州北・九州南地区	9月27日(日)
東京・北関東地区	9月22日(火・祝)	関西・北陸地区	9月26日(土)	沖縄地区	9月26日(土)

主催 一般社団法人 組込みシステム技術協会 Japan Embedded Systems Technology Association

特別協力 SESSAME TOPPERS

スポンサー

GOLD KOMATSU eXmotion systema ACCRETECH トーセイシステムズ MS&AD MS&ADシステムズ FUJIFILM 富士フイルム ビジネス イノベーション株式会社 Panasonic AUTOMOTIVE Panasonic ITS Co., Ltd. ADVICS

SILVER NSK 日本システム開発 EXEO Digital Solutions 西濃興産 パートナー 株式会社 リンテック CIC TIIS 株式会社 東洋建設 SCSK キヤノン ITソリューションズ株式会社

BRONZE 株式会社システムエッジ Aisan TUTECH JISC システムソフト Afrel EMS Electronics Management System Patriot 日立建機 DPS DATA PROCESS SERVICE NIPPON Signal NISSEI EPSON TDI HITACHI TDCSOFT Group

地区スポンサー

GOLD <北海道地区> マイナビ 株式会社イーアールアイ 株式会社システムエッジ <東北地区> ALPSALPINE マイナビ NISSEI CEC Computer Engineering & Consulting ZUKEN The ZUKEN Group Fuji Systems <南関東地区> <東海地区> <関西・北陸地区> CRESCO NISSEI 株式会社大工建設 <中四国地区> 株式会社自動車産業 連携推進会議 <九州北地区> マイナビ <沖縄地区> WIT OKINAWA 株式会社 ウィンズ沖縄 WIZ Okinawa corporation

SILVER <東京・北関東地区> CORE <関西・北陸地区> FUJITSU 株式会社富士通 <東京・北関東地区> PANDUIT <南関東地区> K 神奈川工科大学 <九州北地区> KYOUEI electronics <九州南地区> SRC

特別協賛 岩手県 盛岡市 岩手県 滝沢市 協力企業 Unity Afrel Eureka Box PANDUIT

地区特別協力 開催協力 北海道 北海道情報大学 公立はこだて未来大学 日本工科大学 東北 ISE いわて 北関東 NISSEI 新潟経営大学 東京 早稲田大学 ALPSALPINE 株式会社 ものつくり大学 TECHNOPRO Design 南関東 K 神奈川工科大学 情報科学専門学校 東海 AIT 愛知工業大学 NOKAIDAI 関西・北陸 FUJITSU 中四国 福山大学 九州北 KIU 九州産業大学 QUEST 情報処理学会 九州支部 KBC 唐津ビジネスカレッジ 九州南 独立行政法人 国立高等専門学校 鹿児島工業高等専門学校

メディア スポンサー BCN MONOist EdichZine バレッド VALED PRESS

後援 協賛 (一社)情報処理学会 (一社)日本ロボット工業会 UMTF

運営(会場)協力 NECソリューションイノベータ株式会社 TDCソフト株式会社 九州産業大学 琉球大学 企画・運営 ETロボコン実行委員会

知らない人はETロボコンが分かる 知っている人はもっと好きになる

ETロボコンは「組込みソフトウェア」の設計技術を競うロボットコンテストです。「組込みソフトウェア」とは、さまざまな機械の中にコンピュータ・システムを合体させて、機械の動きをコントロールするプログラムです。ETロボコンは、純粋にソフトウェアの良さで競いますので、ロボットは同じものを使います。

ETロボコン25年目は、オンラインとリアルハイブリッド開催

シミュレータの活用

P8

シミュレータで試した後に実機に落とし込むことで、開発の効率が飛躍的に向上します。システム開発で必要不可欠な構築技法(モデリング)の教育に加え、シミュレータと実機を活用することで、実際の開発現場に近い、最先端のシステム開発の全体像を学ぶことができます。

オンラインとリアルの両方を活かした「学びの場」

技術教育や相談会等はオンラインでの実施を残しつつ、試走会や大会はリアル会場で実施します。また、エントリークラスは全プログラムオンラインで参加することが可能です。参加者は、組織や場所等の制限なく設計技術やシミュレータ環境構築について学ぶことができます。

レベルに合わせた3つのクラス

これからソフトウェア開発に携わりたい方

① シミュレータ部門 エントリークラス

P10-P11

技術の基礎を学び、スキルを磨く

② フィジカル部門 ベーシッククラス

P12-P13

技術を応用できるスキルを磨く

③ フィジカル部門 アプライドクラス

P14-P15

選抜方法

各クラス別に、「競技」と「設計図(モデル)」の2つの要素で総合成績を決定します。

競技では、黒線で描かれたコースをトレースしながら自律走行しタイムを競います。コースにはゲーム課題や難所が指定されており、クリアするとボーナスタイムを得る事ができます。

大会前にモデル審査を行い、ソフトウェアの内容をモデルで正しく表現されているか、課題の有効な解き方を示すモデルになっているか等を審査します。

年間スケジュール

5~6月
技術教育

設計図の記載方法や競技に必要な内容を学びます

7~9月
競技練習・設計図提出

本番コースでの試走や設計図を作成します

9~10月
地区大会、エントリークラス大会

チャンピオンシップ大会進出チームは約40チームと狭き門

11月
チャンピオンシップ大会

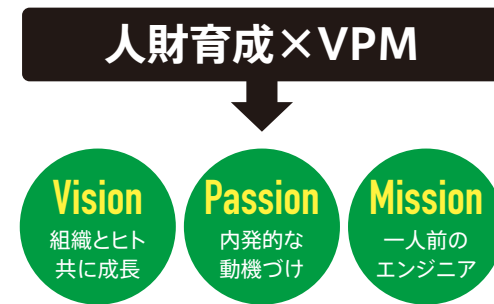
全国の猛者から真の王者を決めます

キーワードはVPM

社会問題の一つとされる人手不足の中でも、ひととき深刻なのがIT業界のエンジニア不足。政府の試算によると2020年には約31万人、2030年には約79万人もの人財が不足するとされています。世界中におけるデジタル環境が加速化する中で、日本が遅れをとらないためにも、IT人財の育成は急務とされています。

しかし、実はもうひとつ切実な問題として浮上しているのが「人財の質」です。本来に必要とされるスキルや経験をもった人財がいない、だから企業は常に「人財不足」という問題です。では、この「人財の質」をどのように育てていけばいいのでしょうか？

ETロボコンにそのヒントが隠されています。



社会を支える 「組み込みシステム」

「組み込みシステム」とは、パソコンやタブレットのような一般的なコンピュータではなく、家電、自動車やオフィス機器、携帯電話など専用機器の制御等のために組み込まれた、特殊用途のコンピュータです。

人工衛星やドローンも、組み込みシステムです。

昨今言われている IoT (インターネット・オブ・シングス) でいえば、「シングス (もの)」の働きを支えており、人手をかけず、故障せずに動き続けることが求められます。組み込みシステム無しでは、私たちの現在の暮らしは成り立ちません。

ETロボコンは 世界をリードするエンジニアを育成

ETロボコンは、5年後、10年後に世界をリードするエンジニアの育成を目指し、若手および初級エンジニア向けに、分析・設計モデリング開発にチャレンジする機会を提供しています。

業務での開発は、ほとんどの場合がすでに形になっているものに手を加えるだけの「保守作業」の場合が多いのですが、ETロボコンは、一から設計し、実装、テストという開発工程の一連の流れを、約半年で行うことになります。

学校でソフトウェア開発について勉強している人や、製造業やIT企業に就職した人など、これから「ものづくり」をしていく人がシステム開発の一連の流れを体験することができます。



モデルとは、ソフトウェアの「設計図」

ロボットがどのように動き、どのように判断し、どのように安全性を確保するのかを整理した「設計図」がモデルです。機械に図面があるように、ソフトウェアにも動作の流れや構造が見える形にする工程が欠かせません。モデルがあることで、チーム全員が同じ理解を持って開発を進められ、問題の発見や改善が早い段階で行えるようになり、仕様変更にも柔軟に対応できるなど、現場で求められる再現性の高い開発力が育ちます。

競技だけでは測れない 「設計力」を評価する理由

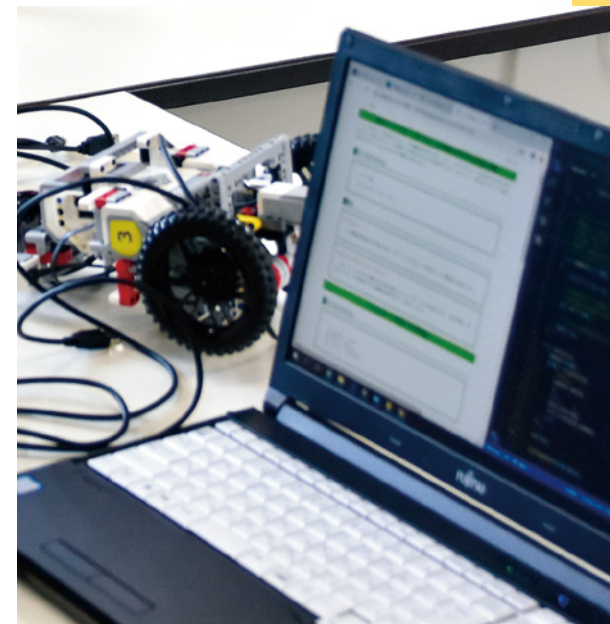
ETロボコンでは走行競技だけでなく、モデルそのものを専門家が評価します。優れた成果物は優れた設計から生まれるという、実際の開発現場と同じ考え方に基づいているためです。なぜその構造にしたのか、どのように品質を担保したのか、どのように改善を重ねたのかといった「見えない部分」にこそ技術者としての本質的な力が表れます。部長クラスの視点で言えば、モデル審査は組織の技術力や開発プロセスの成熟度を示す指標であり、競技結果以上の価値を持つ取り組みです。

生成AI時代にこそ必要な 「自分で考える力」

生成AIが進化し、コードを書く作業は自動化されつつあります。しかし、AIが生成したコードが正しく動くかどうかを判断し、改善し、責任を持つのは人間です。何を作るべきか、どのような構造が最適か、どこにリスクが潜んでいるのかといった判断は、AIが代替しにくい「設計力」そのものです。ETロボコンは、自分の頭で考え、構造化し、判断する力を鍛える実践の場として、AI時代にこそ必要な技術者の基礎体力を育てます。

ETロボコンが提供する価値

ETロボコンは、初心者でも理解しやすい形で設計を見える化し、企業の技術力を底上げする開発プロセスを体験できる場であると同時に、教育機関にとっては学生が実践的な設計思考やチーム開発を学ぶための貴重な学習環境となっています。AI時代に求められる構造化思考を強化し、若手が成長して組織に還元される技術文化を育む教育プログラムとして、企業と教育機関の双方に価値を提供しています。単なるロボット競技ではなく、未来の技術者が「自分の頭で考え、設計し、つくり上げる力」を身につける実践の場として、多くの方から支持されています。



BACK TO THE ET-ROBOCON!!

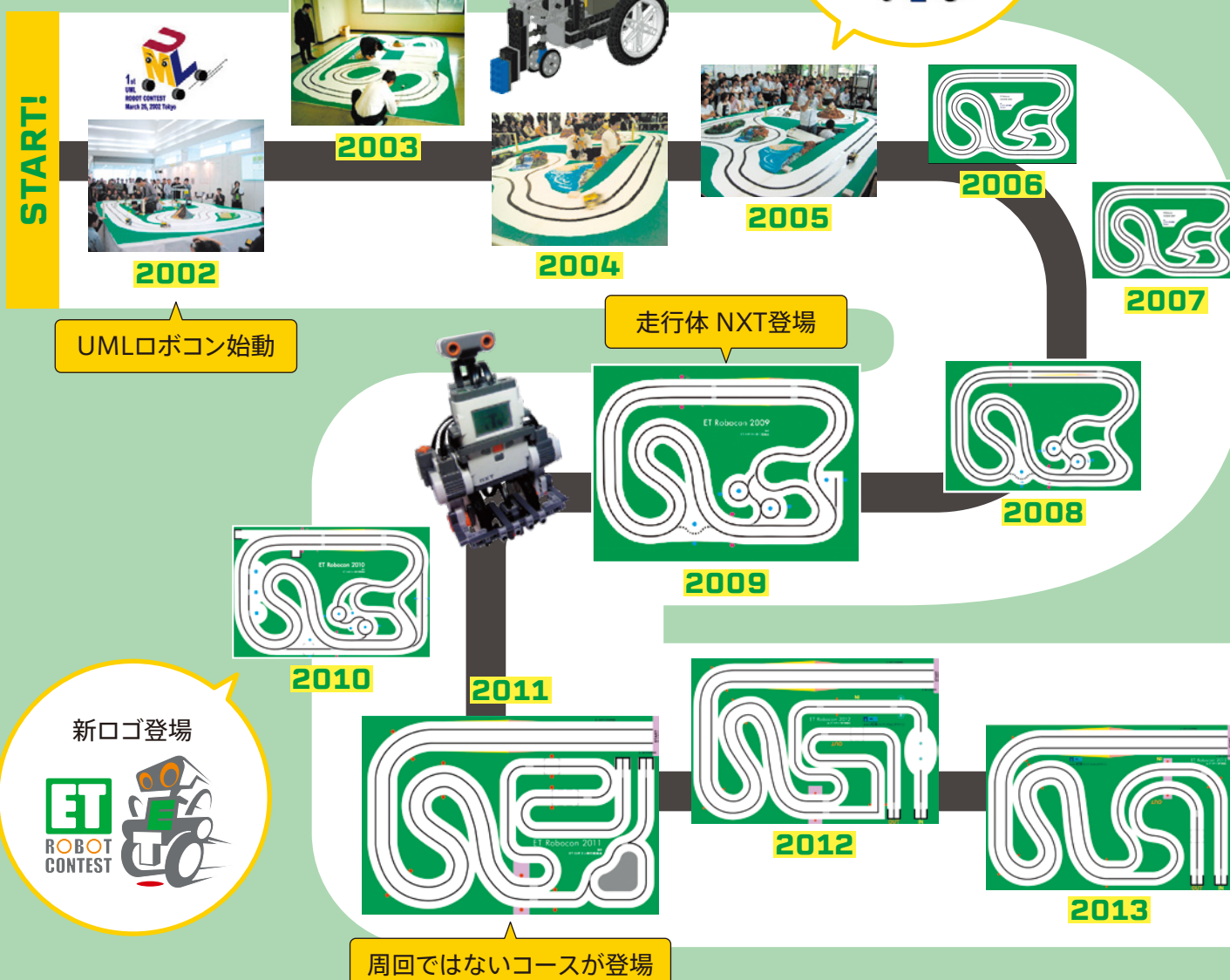
Since 2002

ET ROBOT CONTEST

2002年に「UMLロボットコンテスト」として始まり、
2005年から「ETロボコン」と名称変更し、25回目の開催となります。
これまで、22,000名超のエンジニアとともに歩み続け、めでたく四半世紀を迎えます。
ありがとうございます！そして、引き続きよろしくお願いします。

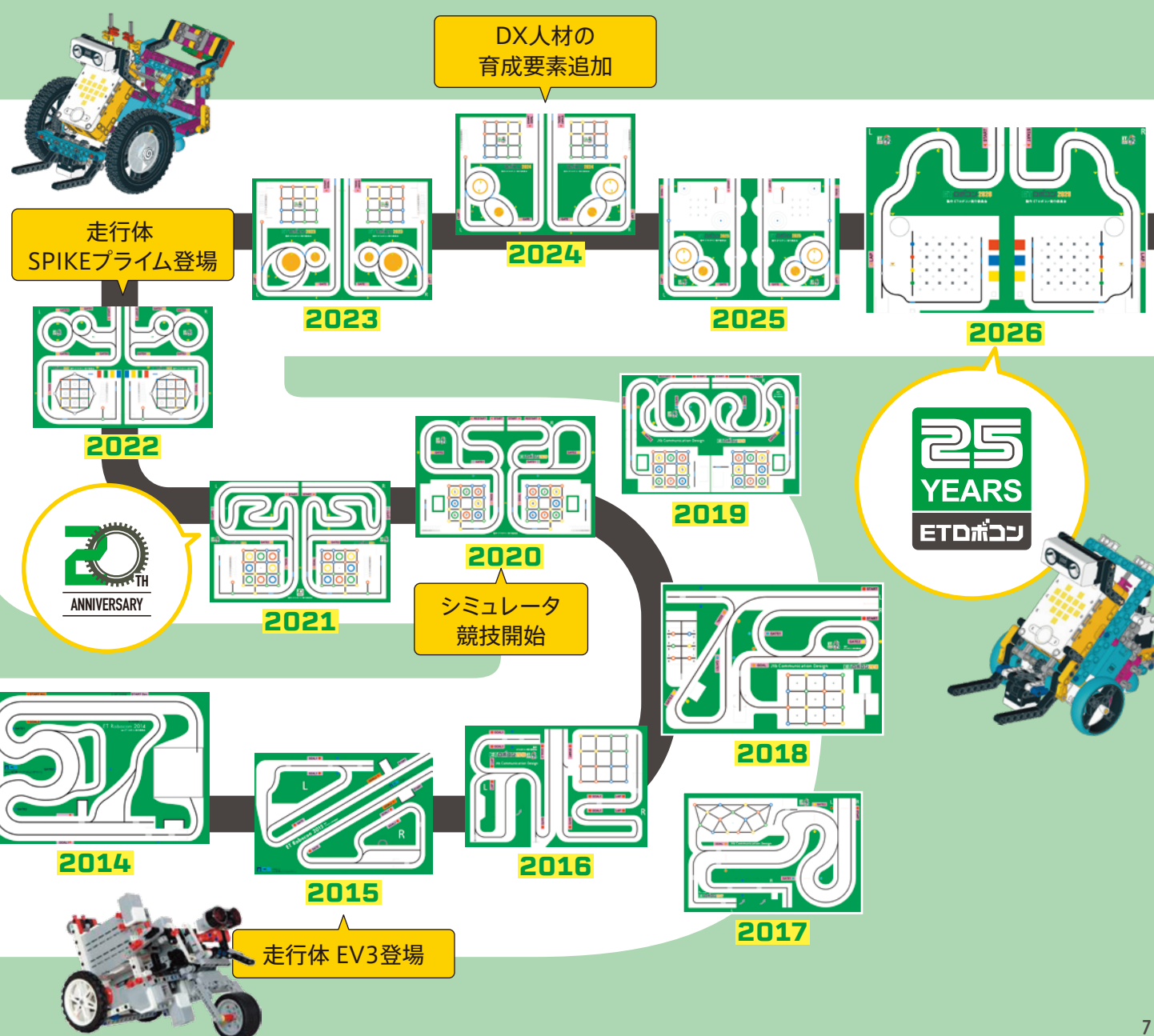
競技コースの 変遷

ETロボコンと
改名

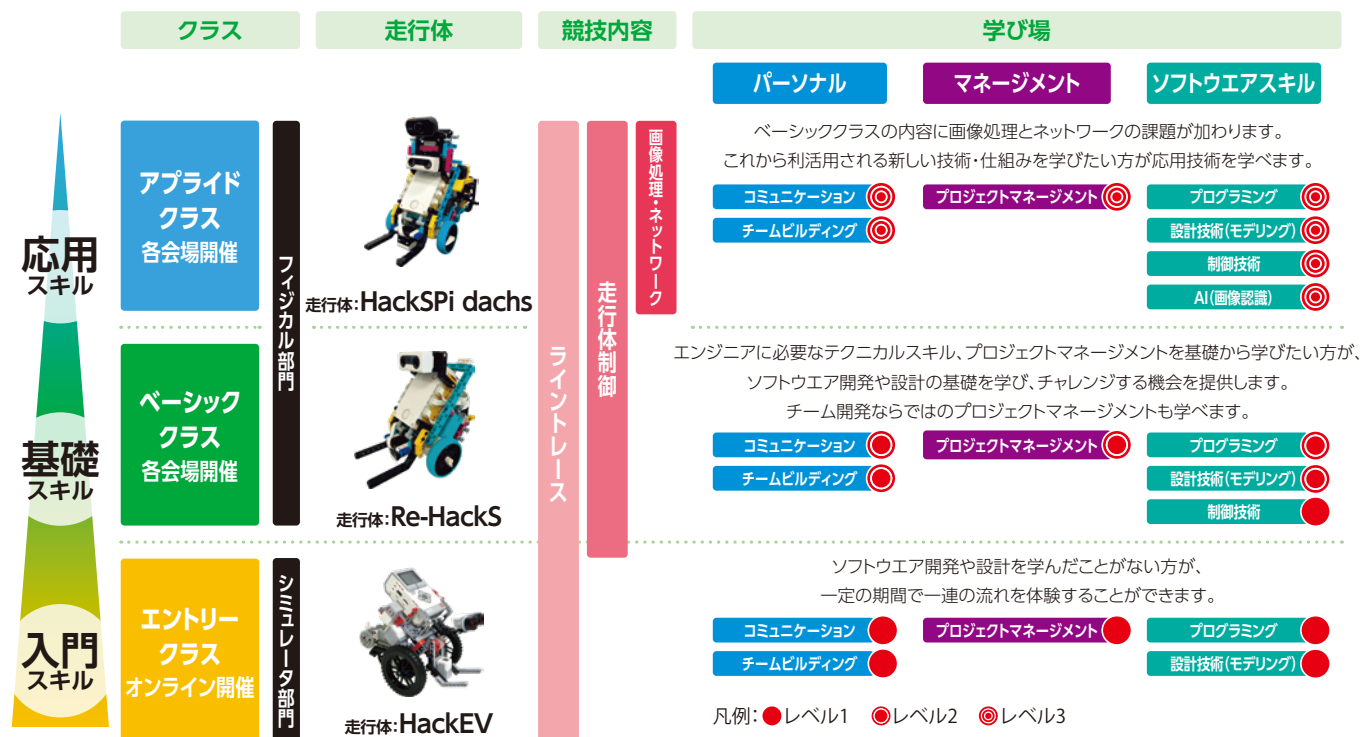


沿革

2002年	UMLロボコンとして登場 走行体:RCX	2019年	LコースとRコースをそれぞれ1回ずつ走行し、それぞれのリザルトタイムのいずれか小さい方により順位を決定する方式に変更
2005年	ETロボコンに名称変更	2020年	入門者向けのエントリークラス新設(ガレージニア部門は廃止) 全プログラムをオンライン開催、シミュレータ競技会を実施
2009年	走行体:RCX、NXT	2021年	20年目を迎える。2020年同様、全プログラムをオンライン開催。シミュレータ競技会を実施
2010年	走行体:NXT	2022年	3年ぶりにリアル会場での競技会を実施。 走行体:HackSPi(SPIKEプライム)登場
2013年	アーキテクト部門新設 →新しいアイデアを披露するためのアーキテクト部門が登場 これまでの競技とは異なり、ライントレースはなし。チーム自身で進行し、パフォーマンスを披露する形となる	2023年	シミュレータ部門とフィジカル部門を設置。 DXを推し進める人材を育成することを目標に掲げる。
2014年	デベロッパー部門アドバンストクラス新設 →デベロッパー部門を初級者向けと上級者向けの2クラスに分けた	2025年	走行体:HackSPidachs (SPIKEプライム) 画像処理やネットワークなど、DX時代に必要な技術要素が加わった。
2015年	走行体: NXT、EV3 イノベーター部門新設(アーキテクト部門は廃止)	2026年	新走行体:Re-HachS (SPIKEプライム) フィジカル部門をベーシッククラスとアブライドクラスに再編
2016年	走行体:EV3 アドバンストクラスで「カラーセンサー」を使って、課題を攻略する難所が登場		
2017年	ガレージニア部門新設(イノベーター部門は廃止)		
2018年	アドバンストクラスに「AI」を使って攻略する難所が登場		



ETロボコン2026 競技内容・クラス構成



2026年度ETロボコンの走行体

シミュレータ部門のエントリークラスではHackEV、フィジカル部門のベーシッククラスではRe-HackS、フィジカル部門のアプライドクラスではHackSPi dachsの走行体を使用して競技を実施します。

★HackEV エントリークラス

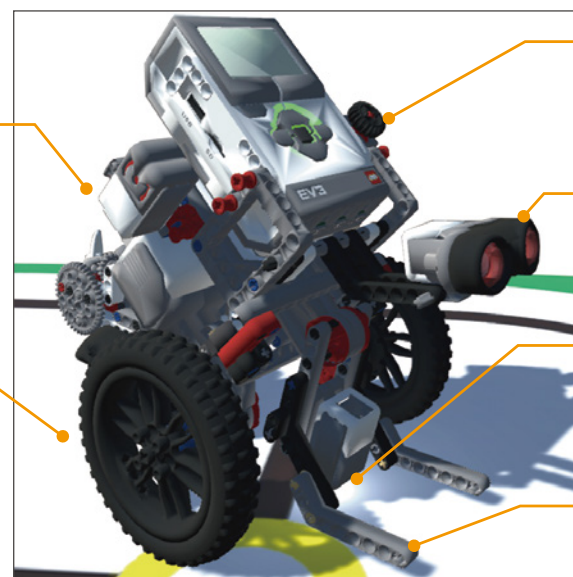
HackEVは、教育版レゴ® マインドストーム® EV3をベースに組み立てた走行体です。外観はEV3ですが、SPIKEプライムを模倣します。

走行体の角速度取得

ジャイロセンサを模倣し、走行体の回転挙動を取得します

車輪(左右2つ)

二つの車輪で走行体を前後・左右に走行させます



タッチボタン

フォースセンサを模倣し、スタート操作に使用します

対向物体までの距離取得

距離センサを模倣し、走行体正面から対向する物体までの距離を取得します

コース表面色取得

カラーセンサを模倣し、コース面や近接しているオブジェクト表面の色を取得します

アーム

ブロックを持ったり、動かすのに使用します

★Re-HackS ベーシッククラス

Re-HackSは、レゴ® エデュケーション SPIKE™ プライムをベースに組み立てた走行体です。

距離センサ

走行体正面から対向する物体までの距離を取得します

SPIKEプライムラージハブ

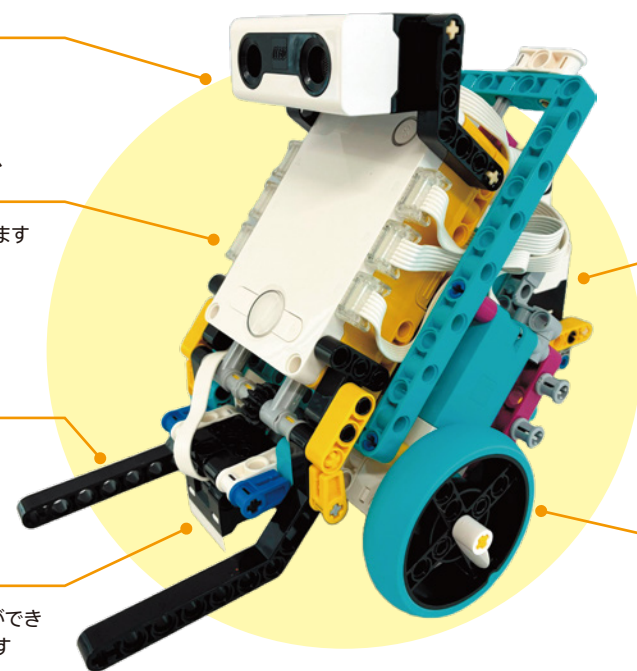
走行体を制御するプログラム実行します
また、内蔵しているジャイロセンサで走行体の回転挙動を取得できます

アーム

上下に動かすことができ、ボトルを持ったり動かすことができます

カラーセンサ

アームと連動して向きを変えることができコースやボトルの表面色を取得します



全幅:約13cm
全長:約20cm
全高:約16cm
重さ:約530g

サイズ

およそのサイズ感としては、アームをたたむと側面がA5ノートくらいで、重さは500mlペットボトル1本程度です。

フォースセンサ

スタート操作に使用します

車輪

二つの車輪で走行体を前後左右に走行させます

★HackSPi dachs アプライドクラス

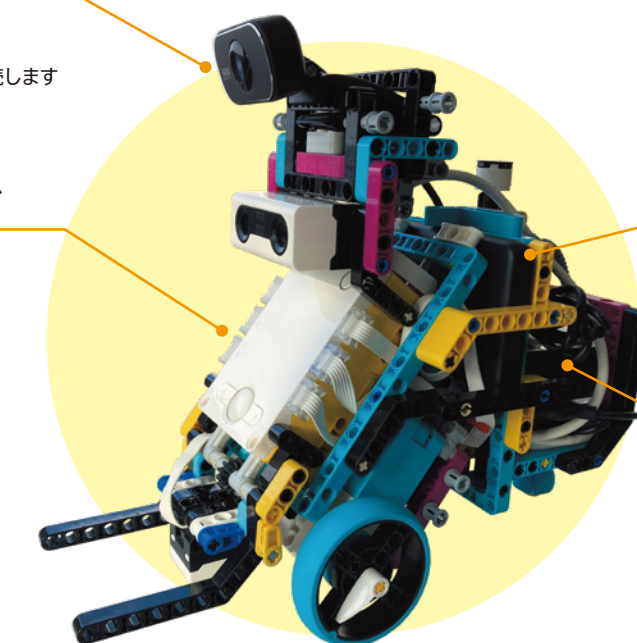
HackSPi dachsは、レゴ® エデュケーション SPIKE™ プライムをベースに、Raspberry Pi 4を搭載した走行体です。

USBカメラ

水平60度の画角で、200万画素の画像を取得します
USBカメラはRaspberry Pi 4と接続します

SPIKEプライムラージハブ

Raspberry Pi 4と連携して、走行体を制御します
また、内蔵しているジャイロセンサで走行体の回転挙動を取得できます



全幅:約13cm
全長:約30cm
全高:約23cm
重さ:約1,100g

サイズ

およそのサイズ感としては、ティッシュボックスを縦に二つ重ねたくらいで、重さは1Lペットボトル1本程度です。

モバイルバッテリー

Raspberry Pi 4用のバッテリーです
105g以上のものを使用します

Raspberry Pi 4

走行体を制御するプログラム実行します

※Re-HackSと同じ部分は省略

エントリークラス

参加対象者

これからソフトウェア開発を始めようとする人に、具体的な題材を通して、モデリングやプログラミングを体験する場を提供するクラスです。

- プログラミングを学ぶ
- モデリングとは何かを知る
- プログラミングを教える
- ソフトウェアの開発を発注する

リザルトポイントの計算例

	走行 タイム(秒)	走行 ポイント	課題ポイント				リザルト ポイント
			C	L	S	G	
例1	30.0	0	20	5	21	10	56.00
例2	18.0	12	20	5	13	-	50.00

走行ポイント* = $MP - t$
MP = 30

t = 走行タイム(単位:秒)

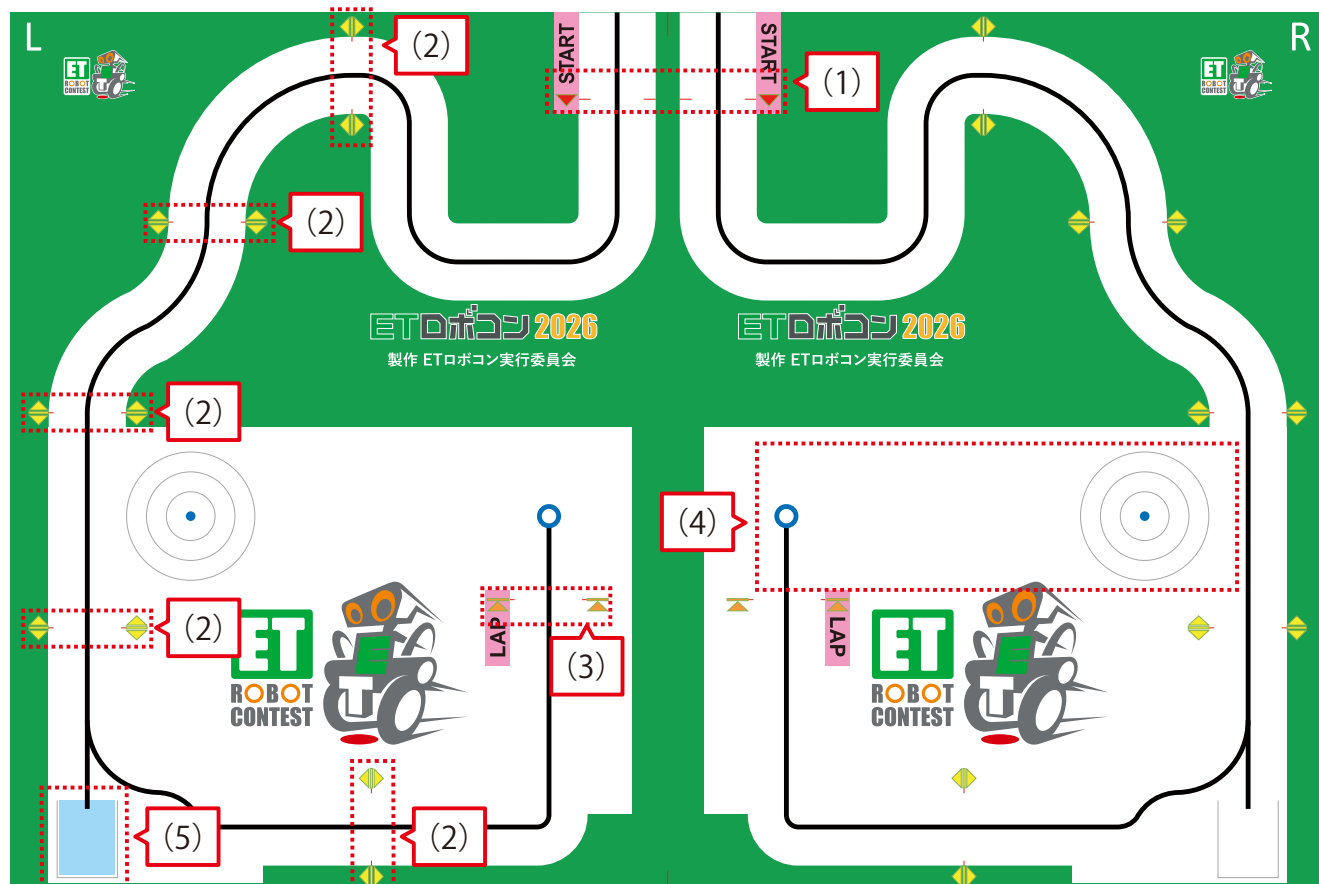
※計算の結果、0未満となる場合は走行ポイントは、0とします。

	課題ポイント
C	チェックポイント到達 20 (4ポイント/本)
L	LAP ゲート到達 5
S	キャリアブロック移動 1
S	スマートキャリア (ランディング) 20
G	ガレージ停止 10

コース エントリークラスで使用するコースを下の図で説明します。

コースサイズ 約3,640mm×約5,460mm

(1)スタートライン (2)チェックポイント (3)LAPゲート (4)スマートキャリア (5)ガレージ



これからソフトウェア開発に携わりたい方

シミュレータ部門

競技方法

黒線で描かれたコースをトレースしながら、自律走行してリザルトポイントを競います。Lコース、Rコースそれぞれ1回ずつ走行し、最も高いリザルトポイントがそのチームの競技結果となります。

①走行ポイント

スタートラインからタッチセンサ押下とともにスタートし、LAPゲート到達が成立するまでの時間を計測して走行タイムとします。走行タイムから走行ポイントを算出します。

②課題ポイント

チェックポイント到達、LAPゲート到達、スマートキャリア、キャリアブロック移動、ガレージ停止の成立で課題ポイントを獲得します。

③リザルトポイント

走行ポイントと課題ポイントを足して、リザルトポイントを決

※LAPゲート到達成立前に、コースから落下したときは、走行タイムを120秒とします。

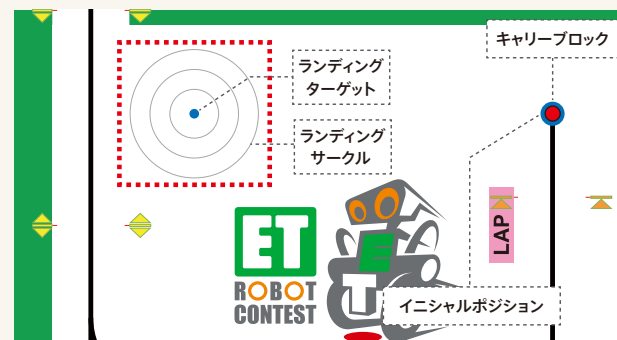
※120秒を経過した時点で、競技は終了となります。

※走行体がLAPゲート両端のボールに接触した場合は、LAPゲート到達は獲得できません。

課題
ポイント

スマートキャリア

既定の位置に配置されたキャリアブロックをランディングターゲットにランディングすることで課題ポイントを獲得することができます。



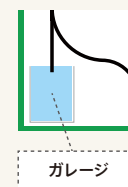
ランディングはランディングターゲットにより近づけたほうが高いポイントを獲得できます。リザルトポイント確定の時点で、イニシャルポジションからキャリアブロックが完全に外れて置かれている場合、「キャリアブロック移動」が成立し、ポイントを獲得できます。

課題
ポイント

ガレージ停止

以下の条件を満たすことで、ガレージ停止の課題ポイントを獲得することができます。

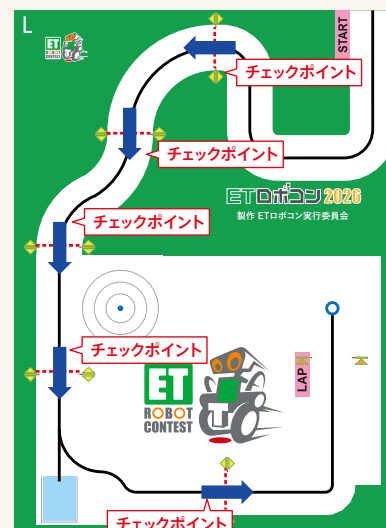
- ①走行体から競技終了通知を送信していること
- ②ET ロボコンシミュレータが計測時間内に①の通知を受信していること
- ③①の通知受信時点で、走行体の一部がガレージ内に存在していること



課題
ポイント

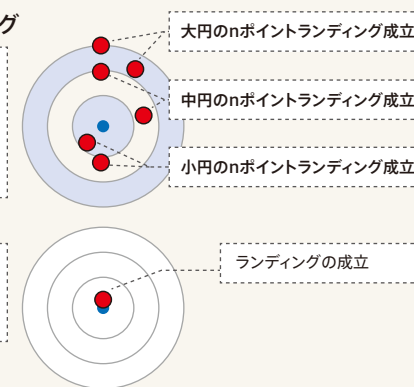
チェックポイント

走行体の一部が矢印の示す方向でチェックポイントのゲートラインに到達することで「チェックポイント到達」の課題ポイントを獲得することができます。ターン中のチェックポイント到達は、チェックポイントの順序は問わず、LAPゲート到達前に各チェックポイントで1度のみ獲得することができます。



nポイントランディング

キャリアブロックの底面の状態(線を含む)により課題ポイントを獲得。なお、より内側の円の課題ポイントが採用される。



nポイントランディング(いずれかが成立)	
nポイントランディング(大円)	4
nポイントランディング(中円)	8
nポイントランディング(小円)	12
nポイントランディング(ランディング)	20

ETロボコン豆知識①

各種ゲートの特徴!

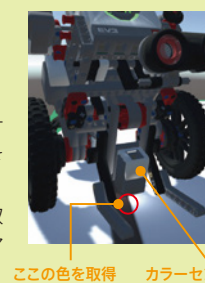
走行体は、スタートラインを通過した後、チェックポイントのゲートラインを通過し、LAPゲートを目指して走行します。各ゲートにおいて、走行体の一部でもラインにかかれば通過と判断されます。走行体がゲートの両端にあるボールに接触した場合は、LAPゲート到達ポイントを獲得することができません。



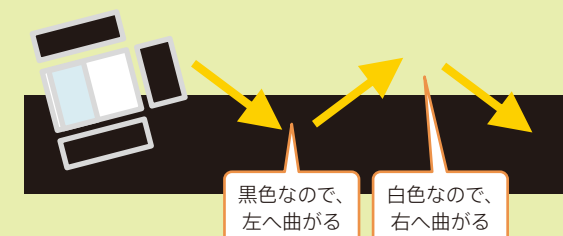
ETロボコン豆知識②

走行体はなぜ黒線に沿って走れるの?

走行体には、コースの表面色を取得することができるカラーセンサが搭載されています。このセンサによって、コース上の色を取得し、黒線上にいるのか、白色のエリアにいるのかを判別できます。



例えば、カラーセンサから取得した結果が白なら右に、黒なら左に走行体を曲げるように進めば、黒線の左側を沿って走らせることができます。カクカク進むチームもあれば、滑らかに進むチームもあるので見比べてみましょう!



ベーシッククラス

技術の基礎を学び、スキルを磨く
フィジカル部門

参加対象者

組込みシステム開発・学習の初級者を対象とし、モデリングを用いたシステム開発技術の基礎を学び、チャレンジする機会を提供するクラスです。

- モデリングの学習者で、具体的な題材への適用を通じてスキルを向上させたい人
- システム開発におけるモデリングの重要性について、具体的な題材を通じて理解し身につけたい人
- ETロボコン参加経験が過去3回未満であるモデリング学習者

競技方法

黒線で描かれたコースをトレースしながら、自律走行してリザルトポイントを競います。Lコース、Rコースそれぞれ1回ずつ走行し、最も高いリザルトポイントがそのチームの競技結果となります。

- ①走行タイムは、スタート合図からLAPゲート到達が成立するまでの時間を計測したもの
- ②走行タイムをもとに走行ポイントを算出

$$\text{走行ポイント}^* = \text{MP} - t$$

$$\text{MP} = 35 \quad t = \text{走行タイム(単位:秒)}$$

※計算の結果、0未満となる場合は走行ポイントは、0とします。

- ③チェックポイント到達、LAPゲート到達、ET相撲、ボトルデリバリー、ETラリー、フィニッシュで課題ポイントを獲得
- ④走行ポイントと課題ポイントを足して、リザルトポイントを決

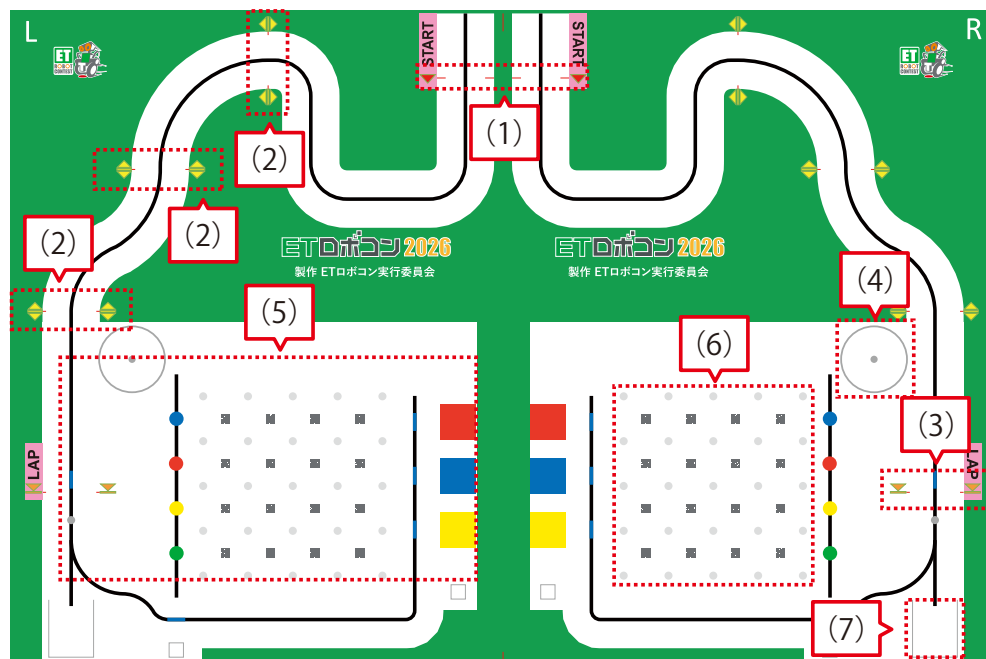
コース

フィジカル部門では同じコースを使用しますが、競技内容の一部が異なります。右の図は、ベーシッククラスの説明です。

コースサイズ

約3,640mm×約5,460mm

- (1)スタートライン
- (2)チェックポイント
- (3)LAPゲート
- (4)ET相撲
- (5)ボトルデリバリー
- (6)ETラリー
- (7)ガレージ



リザルトポイントの計算例

	走行ポイント	課題ポイント	リザルトポイント
例1	4.5ポイント	8ポイント	12.5ポイント
例2	15ポイント	44ポイント	59ポイント

※LAPゲート到達成立前に、走行不能など競技終了宣言したときは、走行タイムを120秒とします。
※120秒を経過した時点で、競技は終了とします。

審査・総合評価

ベーシッククラスの審査課題は、次のページで紹介する、2つの競技課題（ET相撲、ETラリー）のうち1つの課題を選択し、攻略するために必要な内容を検討し、その結果をモデル内に記述することです。実行委員会内でそのモデルを審査基準と照らし合わせて評価し、各大会におけるランクを付与します。大会当日の競技成績と事前のモデル審査結果を基に、総合評価が行われ、総合順位を決定します。

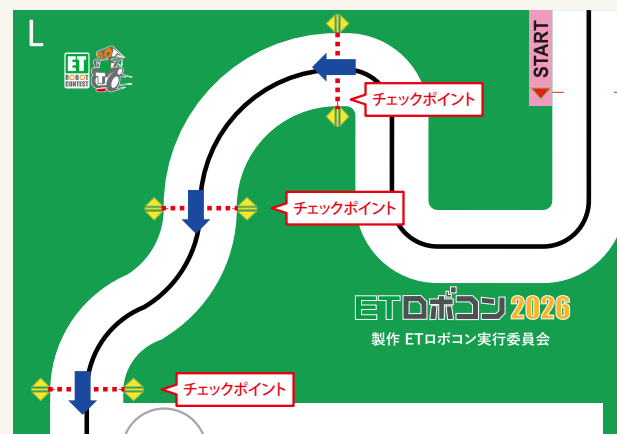
カテゴリ	内容	項目	審査基準
表現	モデル内容の正しい・分かりやすい記載	正確性	採用した表記法に従っているか？
		理解性	理解を助けるためのモデルの概要が示されているか？ モデルをわかり易く伝えることができているか？
機能実現	選択した競技課題を実現する構成・方法の記載	機能	選択した競技課題を実現するために、走行体に搭載する機能、および、それを実現するための仕様が記述されているか？
		構造	機能を実現するために必要な要素が記述されているか？
		振舞い	定義された要素を使って、どのように機能を実現するか？シーケンス図とステートマシン図の両方で適切に記述されているか？
		一貫性	機能、構造、振舞いの各項目で記述された内容が一貫しており矛盾はないか？
工夫点	選択した競技課題を実現するために、性能や信頼性を向上させる工夫	表現	検討された工夫点について、その必要性や効果の主張に十分な記述内容となっているか？ 記述内容は論理的に展開されているか？ 図、絵を効果的に用いているか？
		工夫点の効果	示されている工夫は性能、信頼性、安全性などの向上効果が期待できるか？ 他チームにも有用か？

※審査規約より抜粋 ※審査規約、競技規約はETロボコンホームページに公開しています。

課題ポイント

チェックポイント

走行体の一部が矢印の示す方向でチェックポイントのゲートラインに到達することで「チェックポイント到達」が成立します。ターン中のチェックポイント到達は、チェックポイントの順序は問わず、LAP ゲート 到達前に各チェックポイントで1度のみ獲得することができます。



ボーナスポイント

成立	獲得ポイント	補足事項
チェックポイント到達	4ポイント/本	最大12ポイント

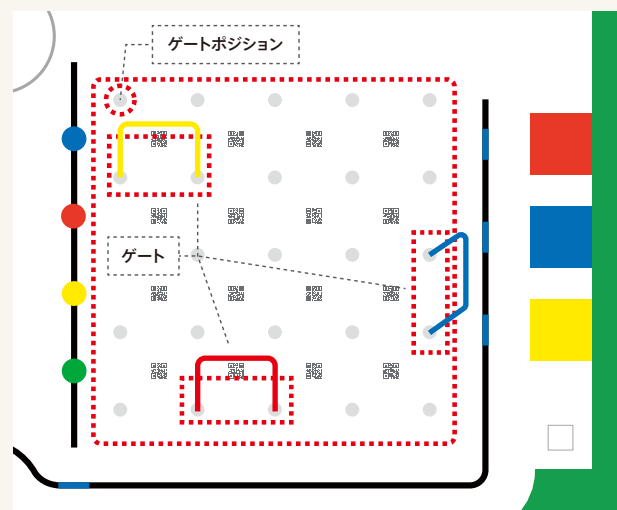
課題ポイント

ETラリー

走行体が、既定の位置に配置されたゲートを順番に通過するゲームです。複数回通過させることでより高いポイントを獲得できます。走行体全体がコースに設置されたゲートを通過することで、「ゲート通過」が成立します。全てのゲートを表に示す既定の順番で通過することで、1周回のゲート通過として成立します。

ゲートの通過順序

ゲート色	通過順番
赤色	1
青色	2
黄色	3



課題ポイント

ET相撲

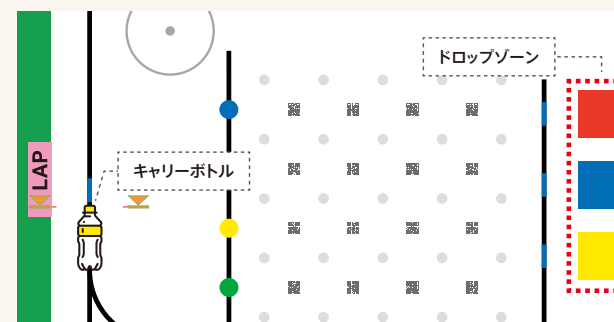
スタート準備時に土俵内の任意の位置に置かれた力士ボトルを土俵外に完全に押し出すことで課題ポイントを獲得できます。



課題ポイント

ボトルデリバリー

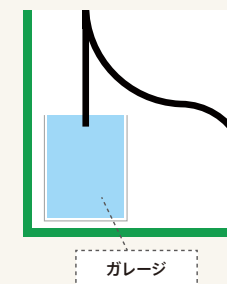
走行体が、スタート準備時に既定の位置に配置されたキャリアボトルと同じ色のドロップゾーンに移動させるゲームです。ボトルの底面が一部でも接して置かれている場合、デリバリーが成立します。ボトルの色と移動させたドロップゾーンの色により高い課題ポイントを獲得できます。



課題ポイント

フィニッシュ

走行体の一部がガレージエリア内に既定時間（3秒間）完全停止することで、「フィニッシュ」が成立し、成立と同時に競技終了になります。なお、既定時間のカウント開始は、最大計測時間内であることし、フィニッシュ判定は最大計測時間内でのガレージエリア内に侵入後、1度のみ行われます。



課題ポイント

No.	課題ポイント事項	課題ポイント	備考
1	フライングスタート	-35ポイント	-
2	チェックポイント到達	4ポイント/本	計12ポイント
3	LAPゲート到達	3ポイント	-
4	フィニッシュ	3ポイント	-
5	ボトル押し出し	5ポイント	-
6	ボトルデリバリー	デリバリー 色一致	1ポイント 5ポイント
7	ETラリー	1周回 2周回 3周回	5ポイント 10ポイント 15ポイント

いずれかが成立

アプライドクラス

技術を応用できるスキルを磨く
フィジカル部門

参加対象者

ベーシッククラスの経験者及び組込みシステム開発における応用学習者を対象とし、より高度な開発課題へモデリング技術を応用でき、そのスキルを磨く機会を提供するクラスです。

●複合システムや大規模システムの開発に対し、
モデリング技術を応用するスキルを向上させたい人

●設計工程だけでなく、
システム開発工程の幅広い範囲における
様々なモデリング技術を身につけたい人

審査・総合評価

アプライドクラスの審査課題は、競技課題を攻略するために必要な内容を下表(カテゴリ)の観点で検討し、その結果をモデル内に記述することです。実行委員会内でそのモデルを評価し、各大会におけるランクを付与します。大会当日の競技成績と事前のモデル審査結果を基に、総合評価が行われ、総合順位を決定します。

カテゴリ	審査対象	項目	審査基準
要求	選択した課題に対する開発の目標と、それを達成するために必要な機能および機能に付随する品質や制約の検討	妥当性	選択した課題に対する開発の目標と、それを達成するために必要な機能、および機能に付随する品質や制約などの要求が十分に検討されているか？ 品質の検討は複数の側面からなされているか？
		トレーサビリティ	記述内容が、段階的かつ適切な分解により追跡可能になっているか？
システム全体の分析	要求や制約に基づくシステム全体の構造および動作の分析	論理アーキテクチャ(構造)	対象システムの境界が定義され、外部との関係が示されているか？ 要求や制約に基づきシステムがサブシステムに分割され、その役割に従ったI/Fが定義されているか？
		論理アーキテクチャ(振舞い)	ユースケースの実現のため、サブシステム間I/Fに基づく振舞いおよびサブシステム自身が役割を満たす様子を示しているか？
		物理アーキテクチャ	サブシステムのハードウェアへの物理配置が示されているか？ その際のトレードオフ分析(複数の配置パターンの比較に基づく判断)がなされているか？
設計	システム分析を元に要求を実現する各システムの構造と振舞いの設計	構造	システム分析結果で導出されたサブシステムの責務が、ソフトウェア構成要素に割り当てられているか？ 構成要素間のI/Fは、サブシステム間I/Fを根拠として定義されているか？ 重要な1つのサブシステム構成要素について、その詳細な内部構成が示されているか？
		振舞い	定義した構造により、重要なユースケースが実現される振舞いが示されているか？
制御	要求で定義した品質を満たすための制御戦略と、その戦略で用いられる要素技術の検討	表現	検討された制御戦略と要素技術について、その必要性や効果の主張に十分な記述内容となっているか？ 記述内容は論理的に展開されているか？ 図、絵を効果的に用いているか？
		制御戦略	定義された要素技術を使って、必要な機能をどのように実現しているかが記述されているか？
		要素技術	必要な機能を実現する上で性能、信頼性、安全性などの向上効果が期待できるか？
総合	モデルの概要記載およびトレーサビリティ確保	概要	アブストラクトページにより、モデル全体の概要を適切に説明できているか？
		トレーサビリティ	要求・システム分析・各システムの設計は双方向に追跡可能か？

※審査規約より抜粋
※審査規約、競技規約はETロボコンホームページに公開しています。

競技方法

黒線で描かれたコースをトレースしながら、自律走行してリザルトポイントを競います。Lコース、Rコースそれぞれ1回ずつ走行し、最も高いリザルトポイントがそのチームの競技結果となります。

①走行タイムは、スタート合図からLAPゲート到達が成立するまで時間を計測したもの

②走行タイムをもとに走行ポイントを算出

$$\text{走行ポイント} = \frac{\text{MP} - t}{35}$$

MP = 35 t = 走行タイム(単位:秒)
※計算の結果、0未満となる場合は走行ポイントは、0とします。

③チェックポイント到達、LAPゲート到達、ET相撲、ボトルデリバリー、ETラリー、フィニッシュの成立で課題ポイントを獲得

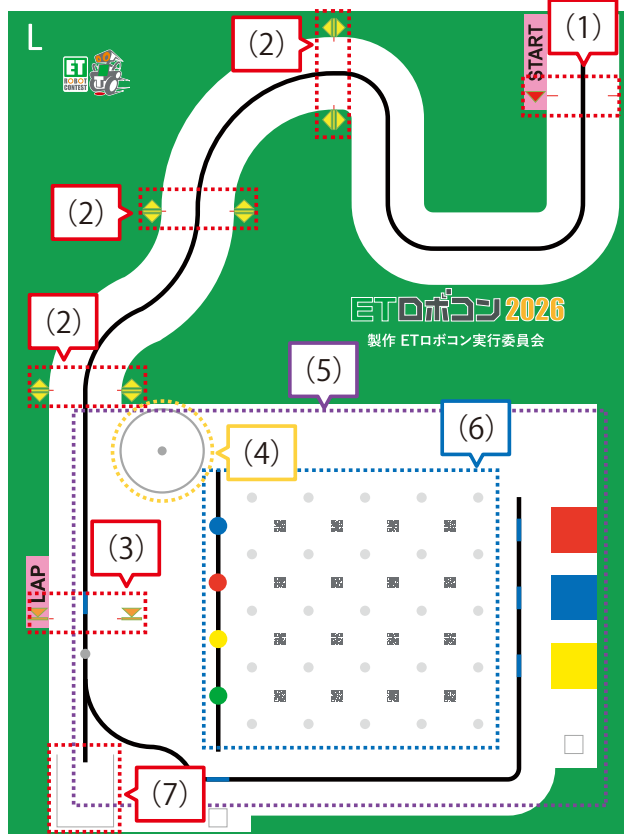
④走行ポイントと課題ポイントを足して、リザルトポイントを決

※LAPゲート到達前に、走行不能など競技終了宣言したときは、走行タイムを120秒とします。
※120秒を経過した時点で、競技は終了します。
※「ET相撲」、「ボトルデリバリー」、「ETラリー」はベーシッククラスと共通ですが、難易度に関しては異なります。

コース

フィジカル部門では同じコースを使用しますが、競技内容に違いがあります。下の図では、アプライドクラスの説明となります。(Lコースのみ記載)

コースサイズ 約3,640mm×約5,460mm

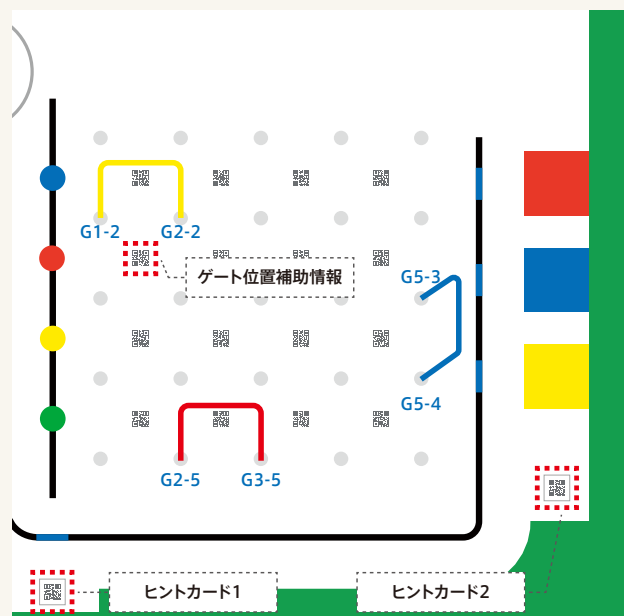


- (1)スタートライン (2)チェックポイント (3)LAPゲート
(4)ET相撲 (5)ボトルデリバリー (6)ETラリー
(7)ガレージ

課題
ポイント

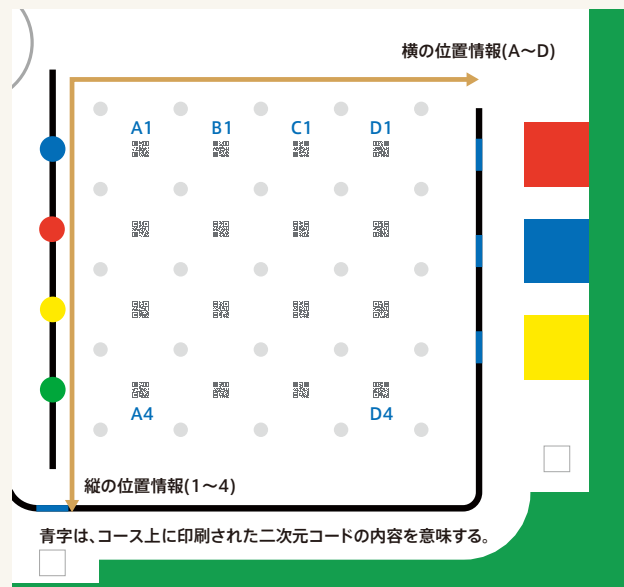
ETラリー

ETラリーは、ゲートを周回してポイントを獲得する点は、ベーシッククラスと同じです。アプライドクラスでは、ゲートの配置パターンは競技のターンごとに、スタート準備時に決定されます。ゲートの位置を特定するには、コース上に設置されたゲートの位置情報を示す二つのヒントカード(二次元コード)を、スタート後、走行体に搭載されたカメラで認識し、位置を特定します。



ゲート位置情報

コース上に印刷された二次元コードには、ゲート位置を補正するための補助情報が記録されています。競技中は、この二次元コードを走行体で読み取り、通過するゲートの位置情報の補正などに利用できます。



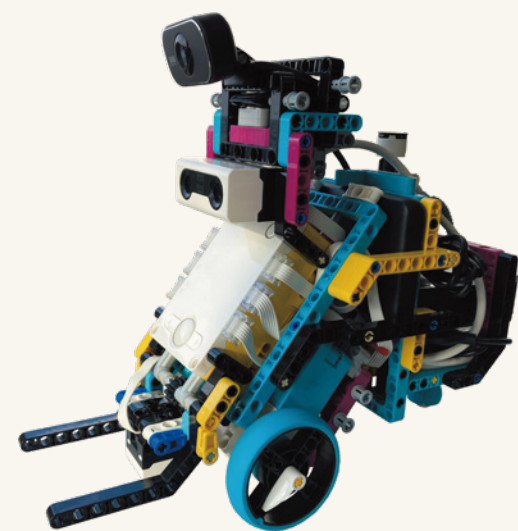
青字は、コース上に印刷された二次元コードの内容を意味する。

ヒントカード

ヒントカード	ゲート情報	備考
ヒントカード1	赤色	-
ヒントカード2	青色、黄色	二次元コードの内容は暗号化されています。解読するには、キャリブレーション時にスターターが入力した復号キーを用いて、計測時間内に解読することが求められます。

課題ポイント

No.	課題ポイント事項	課題ポイント	備考
1	フライングスタート	-35ポイント	-
2	チェックポイント到達	2ポイント/本	計6ポイント
3	LAPゲート到達	3ポイント	-
4	フィニッシュ	3ポイント	-
5	ボトル押し出し	5ポイント	-
6	ボトルデリバリー	デリバリー 1ポイント 色一致 5ポイント	
7	ETラリー	1周回 5ポイント 2周回 10ポイント 3周回 15ポイント	いずれかが成立



バーレーン南部サヒールのサーキット。
新マシンのテスト走行において、ハイブリッドシステムの稼働データを収集。



技術者としてハイブリッドを極められないか？
そんな挑戦が響き合う。

Creating value together



スペインのアンダルシア地方。
ワイナリーのブドウ園造成予定地において、ハイブリッド技術の有用性を検証。



ご覧ください。
ハイブリッドを極めようとする挑戦。

ATLASSIAN
Williams
F1 TEAM

KOMATSU
PRINCIPAL PARTNER

コマツ 〒105-8316 東京都港区海岸1-2-20 汐留ビルディング <https://www.komatsu.jp/ja>

「システナの車載開発」は
モバイルと
モビリティの
クロスステック




株式会社システナ 東京都港区海岸1丁目2番20号 汐留ビルディング 14F・16F

systema

eXmotion

ソフトウェア・ファーストな
世の中を創ります

ソフトウェア開発に不可欠な技術参謀




豊かな未来社会の創造を
ソフトウェア技術で



ACCRETECH
トーセイシステムズ

株式会社トーセイシステムズ
<https://toseisystems.accrettech.com/>



富士フイルムビジネスイノベーション株式会社

富士フイルムグループパーパス

地球上の笑顔の回数を増やしていく。

わたしたちは、多様な「人・知恵・技術」の融合と独創的な発想のもと、様々なステークホルダーと共にイノベーションを生み出し、世界をひとつずつ変えていきます。

FUJIFILM
Value from Innovation

INTERN SHIP

ET ROBO

> Plism

Make Mobility Better.

止まる。だから走り出せる。

ブレーキで、世の中のあらゆる“移動”を、より安全・安心にするために。

株式会社アドヴィックス ADVICS

Panasonic AUTOMOTIVE

Mobitero

2027年4月、パナソニックITS(株)は、モビテラ ITS(株)に、社名変更いたします。

モビリティ技術で すべての人を 笑顔にする

Ignite The Spirit.

神奈川県 横浜市 都筑区 佐江戸町 600番地 パナソニックITS株式会社

組み込みソフトウェア開発の技術に強いNSK

NSK 日本システム開発

Linux環境ソフト開発支援

ソフトウェア品質支援

組み込みエンジニア教育

開発効率化 生成AIの取り組み

ROS/ROS2 環境開発支援

名古屋・東京・島根から 全国へ

日本システム開発株式会社
https://www.nskint.co.jp

A Symphony of Innovation
イノベーションで未来を創る

EXEO Digital Solutions

“つなぐ力”で創れ、未来の“あたりまえ”を。

顧客の信頼
社員の人間性尊重
社会への貢献

Powered by Digital CIC




<https://www.cichdgroup.com/>



CICは、テクノロジーと人の力で、
未来に挑戦する人々を支えるIT企業です。

まんなか「アイ」がある
ソリューションを。




株式会社豊田自動織機
ITソリューションズ



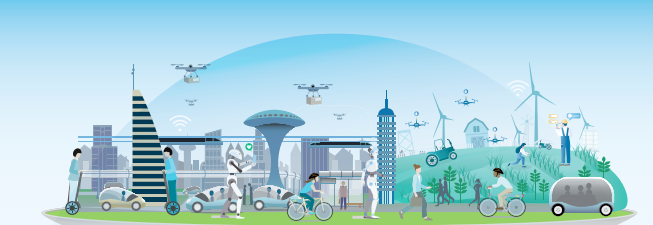
製品を動かす「心臓部」をつくるスペシャリスト



未来のモビリティ社会を創造する




SCSK株式会社
MX事業管掌 モビリティ事業グループ

Frontier Spirit



共に、未だ見ぬ世界へ
デジタルの力で社会をつなぐ



株式会社リンクレア

【本社・品川オフィス】〒108-0075 東京都港区港南2丁目16番3号品川グランドセントラルタワー
TEL: 03-6821-5111(代) URL: <https://www.lincra.co.jp/>
【拠点】名古屋オフィス・関西オフィス・九州オフィス・表参道 Base

共に想い、共に創る。



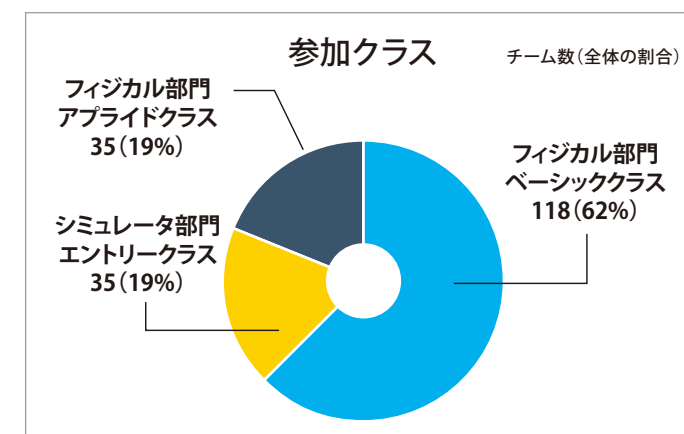
キヤノン ITソリューションズ株式会社



組込みソフトウェア開発で、
お客さまの「ものづくり」を実現する
最適なソリューションを提供します

ETロボコン2026

参加チーム情報 全10地区 全188チーム



	全国	北海道	東北	東・北関東	南関東	東海	関西・北陸	中四国	九州北	九州南	沖縄
企業	103	1	4	25	29	16	18	5	3	1	1
大学	31	3	7	4	3	2	1	1	4	1	5
短大	7	0	1	1	0	1	0	1	0	0	3
専門	21	4	4	2	3	3	1	1	2	1	0
高专	4	0	2	0	0	0	0	0	0	2	0
高校	14	1	0	0	0	6	1	1	2	0	3
個人	8	0	1	4	0	2	1	0	0	0	0
合計	188	9	19	36	35	30	22	9	11	5	12

ETロボコンに参加しませんか？

ETロボコンは新しい技術に必要な不可欠なプログラミング、設計技法(モデリング)、チーム開発に必要なコミュニケーションやチームビルディング、プロジェクトマネージメントを学べる機会を提供し、参加者と所属組織(企業、教育機関)の両者が「やりがい」と「成長」を実感できる、世界的にも珍しいソフトウェア重視の教育コンテンツです。来年度の人材育成に向けてそろそろ準備を始めませんか。

■参加資格: 高校生以上
■チーム編成: 2人以上のチーム参加
■想定参加者:

- 企業におけるソフトウェア開発技術教育としての参加
- ソフトウェアエンジニア個人またはエンジニア同士での技術力向上へのチャレンジ
- 大学におけるソフトウェア・エンジニアリング教育としての参加
- 高校、高专、専門学校等における、コンピュータ、ソフトウェア技術教育としての参加
- ETロボコンの実践により人材育成を推進しようとする行政、公共団体
- 参加実践をETロボコンの取材機会とするメディア

■参加費(税込):

企業	132,000円
大学、短大、専門、高专、個人	52,800円
短大(2年制以下の学科)、 専門(2年制以下の学科)、 高专(本科)、高校	26,400円

詳しくはこちら



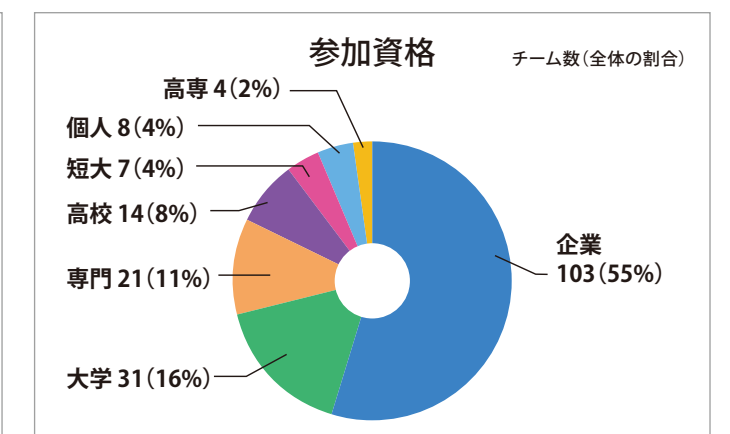
学業や仕事だけでは得ることができない
「成功体験」を体感

ETロボコンスキルマップ

取得スキル

参加クラス	パーソナル	マネージメント	ソフトウェアスキル
フィジカル部門 アプライドクラス	コミュニケーション ● チームビルディング ●	プロジェクトマネージメント ●	プログラミング ● 設計技術(モデリング) ● 制御技術 ● AI(画像認識) ●
フィジカル部門 ベーシッククラス	コミュニケーション ● チームビルディング ●	プロジェクトマネージメント ●	プログラミング ● 設計技術(モデリング) ● 制御技術 ●
シミュレータ部門 エントリークラス	コミュニケーション ● チームビルディング ●	プロジェクトマネージメント ●	プログラミング ● 設計技術(モデリング) ●

凡例: ●レベル1 ●レベル2 ●レベル3

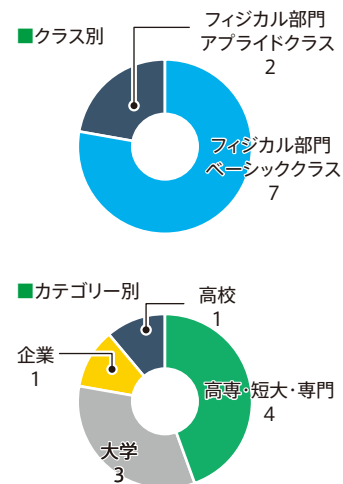


北海道	9	東京都	25	滋賀県	0	香川県	1
青森県	8	神奈川県	35	京都府	1	愛媛県	1
岩手県	5	新潟県	1	大阪府	15	高知県	0
宮城県	4	富山県	0	兵庫県	6	福岡県	6
秋田県	2	石川県	0	奈良県	0	佐賀県	1
山形県	0	福井県	0	和歌山県	0	長崎県	3
福島県	0	山梨県	0	鳥取県	0	熊本県	1
茨城県	2	長野県	2	島根県	1	大分県	0
栃木県	2	岐阜県	0	岡山県	1	宮崎県	2
群馬県	1	静岡県	8	広島県	5	鹿児島県	3
埼玉県	2	愛知県	22	山口県	0	沖縄県	12
千葉県	1	三重県	0	徳島県	0	海外	0
合 計							188

北海道地区

地区大会開催日

9/13 日



地区ゴールドスポンサー

マイナビ
株式会社 マイナビEdge

道央自動車道の野幌パーキングエリア付近で最も目立つビルで、360度の見晴らしがすばらしく、最高のロケーションです。

ということで...
みんなで雨 or 曇 を祈りましょう!

会場:北海道情報大学
eDCタワー棟 8階 [江別市]

2025年地区大会の記念写真 @リコーITソリューションズ

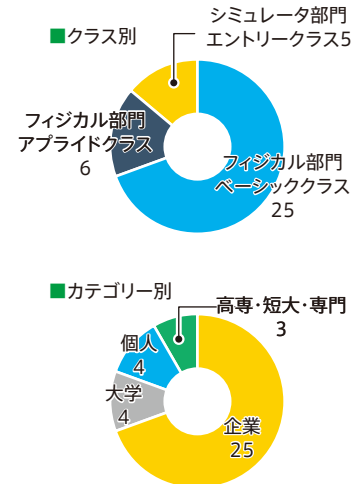


6月27日(土)にOpen Source
Conference 2026 Hokkaido展示
ブースで勧誘活動

東京・
北関東地区茨城・栃木・群馬・埼玉・千葉・
東京・新潟・山梨・長野

地区大会開催日

9/22 火・祝



地区シルバースポンサー

CORE
CORE GROUP

地区ブロンズスポンサー

PANDUIT

2026年9月22日(火) ETロボコン東京・北関東地区 ロボコンタイムズ



ETロボコン東京北関東地区に挑むみなさん。あなたたちが積み重ねてきた時間は、静かに強く光っています。思いどおりにいかない日も、仲間と支え合った瞬間も、その全部がロボットの走りに宿ります。結果よりも、ここまで歩いてきた道のりが尊い。どうか、自分たちの物語を信じてください。MCと東京北関東地区実行委員会は、その一瞬がフィールドで輝くのを心から楽しみにしています。



▲ETロボコン東京・北関東地区実行委員メンバのみなさん 一緒に活動する仲間を募集してます!黄色いTシャツを着て、盛り上げませんか?!

号外
強者どもの戦いが始まる
秋の陣開催

熱い走り待ってます
東京・北関東地区
から全国制覇
を目指すチーム
が活躍する
この大会を
応援してください
ノアを通じて
必要なモチ
ベーションを
持ち帰ると思
います

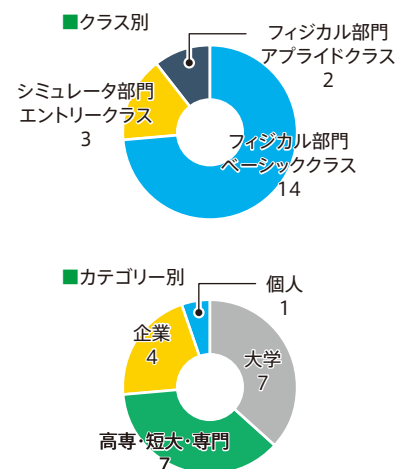
▲宮川芳之総監督

東北地区

青森・岩手・宮城・
秋田・山形・福島

地区大会開催日

9/20 日



地区ゴールドスポンサー

株式会社イーアールアイ
Embedded Resource Integration, Inc.ALPSALPINE
アルプスアルパイン株式会社マイナビ
株式会社 マイナビEdge

NSC

2026年の主な地区活動

5/23(土)技術教育 1
6/20(土)技術教育 2
7/25(土)試走会 1
8/22(土)試走会 2
8/29(土)地区独自試走会(南東北)
9/ 5(土)地区独自試走会(北東北)

今年もいわて県民情報交流センター7階「アイーナホール」で東北地区大会が開催されます。

地区として19年目を迎える今年は、計19チームが参加します。各チームCS大会を目指し、東北地区大会に臨みます。

今年も応援よろしくお願いします。

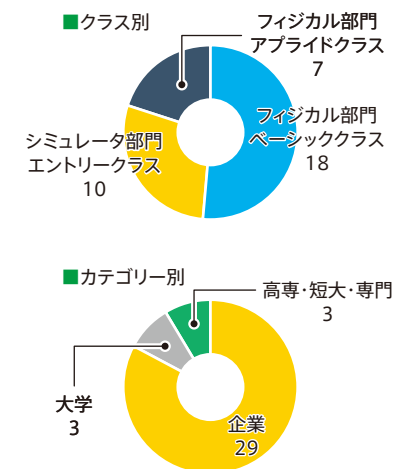


南関東地区

神奈川

地区大会開催日

9/22 火・祝



地区ゴールドスポンサー

CEC
Computer Engineering & ConsultingZUKEN
The Partner For SuccessFuji
Systems

地区ブロンズスポンサー

神奈川工科大学
KANAGAWA INSTITUTE OF TECHNOLOGY

競技規約を要求とするETロボコンでは、生成AIの時代においてもコンピュータ利用における必須技術の習得機会を提供します。人を中心とした効率の良いチーム開発と次なるソフトウェア技術の進化発展を目指し、参加者と実行委員が交流し協力しながら、モデル開発と地区大会を楽しみましょう!

南関東地区大会実行委員長 杉浦 英樹

独自イベントを多く開催しています。他地区の方も参加できるものがあります。

南関東
独自イベント

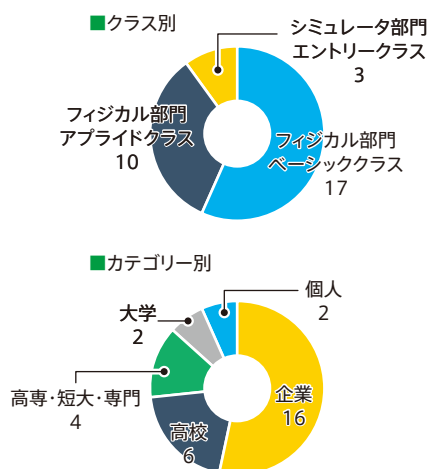
- ・はじめての技術教育
- ・モデル事例研究会
- ・モデリング・スペシャルセミナー
- ・ビーチフラッグレース
- ・参加者・実行委員合同懇親会

東海地区

岐阜・静岡・愛知・三重

地区大会開催日

10/3 土

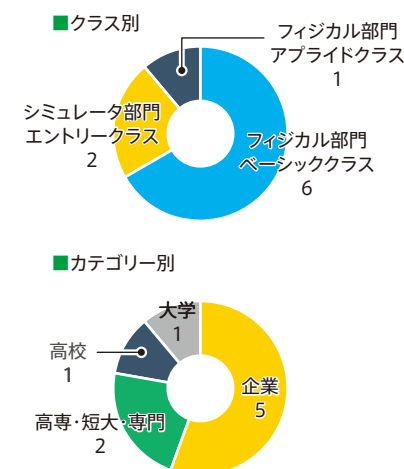


中四国地区

鳥取・島根・岡山・広島・山口・徳島・香川・愛媛・高知

地区大会開催日

9/20 日



福山大学社会連携推進センター(福山城本丸)

2026年度の地区活動

- 05.23(土) 春の独自勉強会 & 技術教育1
- 06.13(土) 技術教育2
- 07.05(日) 夏の独自勉強会
- 07.25(土) 試走会1
- 08.22(土) 試走会2



春の独自勉強会 & 技術教育1の様子

中四国地区は、中四国の「へそ」備後福山の福山城本丸(福山駅前徒歩一分)を中心に、業種や世代を超えた縦横の交流を通じて思考力をUPさせようと活動し、今年で16年目になります。
2026年度の中四国地区大会参加チームは9チームです。
各チームCS大会を目指し、万全の準備で大会に臨みます。
皆様の応援よろしくお願いいたします。

関西・北陸地区

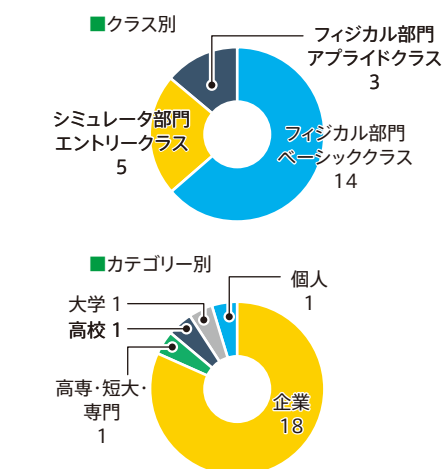
富山・石川・福井・滋賀・京都・大阪・兵庫・奈良・和歌山

地区大会開催日

9/26 土



※パンフレット掲載に賛同いただき、写真を提出していただいたチームだけ掲載しています。

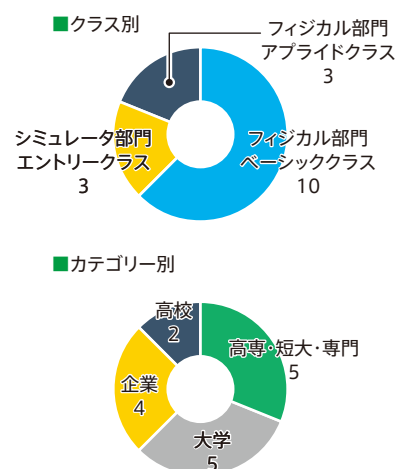


九州北・九州南地区

福岡・佐賀・長崎・熊本・大分・宮崎・鹿児島

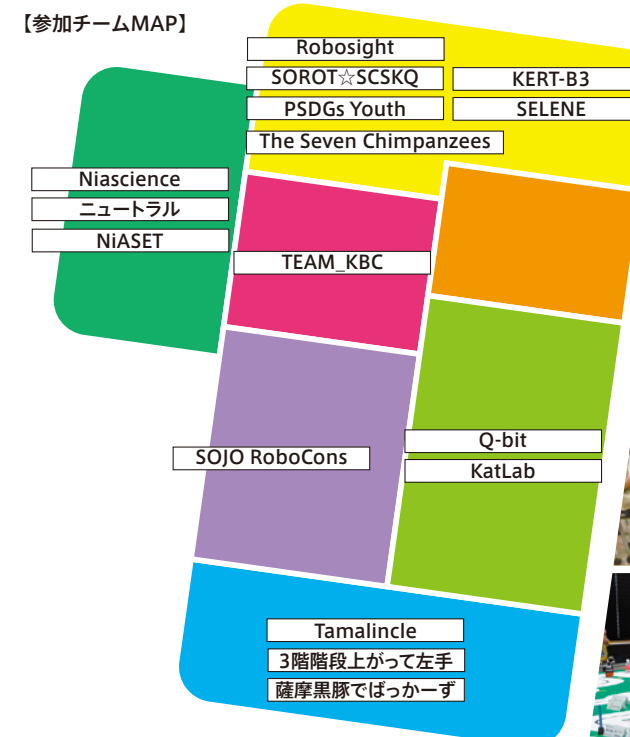
地区大会開催日

9/27 日



2026年度九州地区(九州北・九州南地区合同)は全16チームです。今年度も学生チームが多い地区ですが、企業チームも含めて好成绩を目指し、設計にプログラムに英知を込めていますので、ことしも九州地区への応援よろしくお願いします。

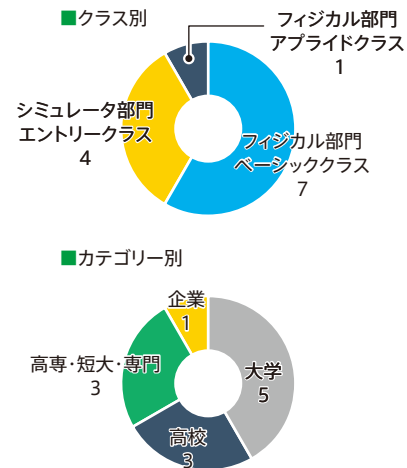
【参加チームMAP】



沖縄地区

地区大会開催日

9/26 土



地区ゴールドスポンサー

株式会社 ウィッツ沖縄
WITZ OKINAWA
Witz Okinawa corporationエントリー
クラス大会

エントリークラス大会開催日

10/25 日



ソフトウェア設計の基礎を“見える形”で学べる入門クラス

ETロボコンのエントリークラスは、ソフトウェアやロボット開発が初めての人でも安心して挑戦できる学びの場です。授業やPBLのように仲間と協力しながら試行錯誤を重ねることで、設計の考え方やチームで成果をつくり上げるプロセスを自然に身につけられます。ロボットを動かす仕組みを“見える形”で理解できるため、プログラミング経験が浅くても成長を実感しやすく、挑戦するほどに自分の考えが形になっていく手応えが得られます。エントリークラスは、未来の技術者が“インプットとアウトプットを実践的に循環させる場”として、自信を持って次のステップへ進むための最適なスタートラインです。

実行委員募集!

技術だけじゃ届かない景色が、ここにある。

ETロボコン参加チームから実行委員会へ。
共に新たな価値を創りませんか?

コミュニケーション力

伝える・聞く・調整する

異なる立場・価値観の人と
協働することで、
自然に鍛えられる

視野の拡大

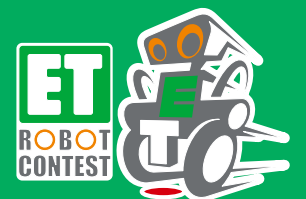
会社・部署の外に触れ、
技術コミュニティの広さと
多様性を体感できる

キャリアの厚み

実行委員会の経験が“技術+
コミュニケーション+企画”の
複合スキルとして積み上がる

あなたの経験は、きっと誰かの挑戦を支える力になります。

ETロボコンの大会運営は、実行委員会のみなさんの想いによって支えられています。そして、競技会を走り抜いた参加チームのみなさんには、次は“支える側”として輝ける場所があります。走行体を走らせるために積み重ねてきた技術。仲間とぶつかりながらも前へ進んできた時間。悔しさも、喜びも、深夜まで続いた議論も——そのすべてが、実行委員会の活動で確かな力になります。実行委員会の活動は、仕事とは少し違う“外の世界”に触れる時間です。普段の職場では出会えない人たちと肩を並べ、立場も価値観も異なる仲間と大会をつくることで、エンジニアが日常では気づきにくい コミュニケーション力、視野の拡大、キャリアの厚み が、着実に育っていきます。あなたが積み重ねてきた経験は、必ず誰かの挑戦を支える力になる。技術だけでは届かない学びが、ここにはあります。



チームID	チーム名	参加クラス	参加資格	所属	参加地区	地域
北海道地区						
135	バカロボ	A	専門	日本工学院北海道専門学校 情報システム科	北海道	登別市
136	=LOVO	A	専門	日本工学院北海道専門学校 情報システム科	北海道	登別市
019	Smart Key	B	専門	岩谷学園ひがし北海道IT専門学校	北海道	標津郡
025	北都ナナツボシ	B	企業	北都システム株式会社	北海道	札幌市
044	北海道名寄高等学校	B	高校	北海道名寄高等学校	北海道	名寄市
064	赤いバケツ18箱目	B	大学	北海道情報大学	北海道	江別市
134	純全帯公九	B	専門	日本工学院北海道専門学校 ITスペシャリスト科	北海道	登別市
159	塩辛ーズ	B	大学	公立はこだて未来大学／株式会社マイナビEdge	北海道	函館市
187	SOFIAH+	B	大学	育英館大学	北海道	稚内市

東北地区						
014	東京システムズ盛岡	A	企業	東京システムズ株式会社 盛岡事業所	岩手県	盛岡市
076	EMSロボコン部	A	企業	株式会社イーエムエシステム事業本部	岩手県	盛岡市
002	AcoreB26	B	専門	秋田コアビジネスカレッジ	秋田県	秋田市
047	ヒット&ラン	B	大学	八戸工業大学 工学部	青森県	八戸市
059	電光部	B	高専	八戸工業高等専門学校 産業システム工学科電気情報工学科コース	青森県	八戸市
061	ばみゅばみゅ	B	高専	八戸工業高等専門学校／株式会社NS・コンピュータサービス	青森県	八戸市
072	野菜食ベ隊	B	大学	東北学院大学 情報学部／アルプスアルパイン株式会社	宮城県	仙台市
079	mokomoko	B	個人	個人	宮城県	仙台市
086	回路暴走族	B	専門	学校法人SKK S.K.K.情報ビジネス専門学校	青森県	弘前市
088	ばおマイスター	B	専門	学校法人SKK S.K.K.情報ビジネス専門学校	青森県	弘前市
090	SKIRK	B	企業	学校法人SKK S.K.K.情報ビジネス専門学校	青森県	弘前市
096	指先フィンガーズ	B	企業	リコーITソリューションズ株式会社	秋田県	秋田市
098	産技短2026	B	短大	岩手県立産業技術短期大学校	岩手県	紫波郡
115	ISUcaffeinate	B	大学	石巻専修大学／株式会社マイナビEdge	宮城県	石巻市
164	connect	B	大学	岩手県立大学 ソフトウェア情報学部／株式会社イーアールアイ	岩手県	滝沢市
175	キタコンドリームズ	B	専門	北上コンピュータ・アカデミー	岩手県	北上市
030	北里大学獣医学部	E	大学	北里大学 獣医学部生物環境科学科	青森県	十和田市
040	青大ロボコン研	E	大学	青森大学 ソフトウェア情報学部／株式会社NS・コンピュータサービス	青森県	青森市
130	ISUsleep	E	大学	石巻専修大学	宮城県	石巻市

東京・北関東地区						
026	TSS東京	A	企業	東京システムズ株式会社 東京事業所	東京都	港区
033	チームTiC	A	企業	株式会社ティー・アイ・シー	埼玉県	越谷市
052	チームボルシチ	A	企業	株式会社システナ	東京都	港区
067	Matcha Vanguard	A	企業	PonoSHIP株式会社	東京都	中央区
140	MS&ADモード2A・A	A	企業	MS&ADグループ(三井住友海上火災保険、あいおいニッセイ同和損保、MS&ADシステムズ)	東京都	新宿区
143	MS&ADモード2A・B	A	企業	MS&ADグループ(三井住友海上火災保険、あいおいニッセイ同和損保、MS&ADシステムズ)	東京都	新宿区
018	爆走チューニング	B	大学	電気通信大学 情報理工学研究所機械知能システム専攻／TDCソフト株式会社	東京都	調布市
020	Monitoring & Control Lab	B	企業	キョウエーソリューションズ株式会社 IoTシステム事業部	東京都	世田谷区
028	(\ (em★26)ノ)	B	企業	株式会社エンテックス	東京都	千代田区
031	risobot-v5	B	企業	理想科学工業株式会社	茨城県	つくば市
032	関東能開大_電情V2	B	大学	関東職業能力開発大学校	栃木県	小山市
034	バグバスターズ	B	個人	個人	東京都	台東区
043	ラーニング・ハイ	B	企業	株式会社エクスマーシオン	東京都	品川区
048	チームソーバル	B	企業	ソーバル株式会社	東京都	品川区
060	アニマートAJS-RCT	B	企業	AJS株式会社	東京都	新宿区
068	NS IGNITERS	B	企業	日本信号株式会社 久喜事業所	埼玉県	久喜市
069	GW Value Drivers	B	企業	株式会社グローバルウェイ	東京都	港区
071	エンベザウルス26	B	企業	エクシオ・デジタルソリューションズ株式会社	東京都	港区
077	(*'∀')bイイこんぶ	B	企業	株式会社イーエムエ新潟	新潟県	新潟市

チームID	チーム名	参加クラス	参加資格	所属	参加地区	地域
080	&-RA3BITS	B	大学	群馬大学 情報学部／株式会社トーマーズシステムズ	群馬県	前橋市
081	Line Cross	B	企業	日立建機株式会社	茨城県	土浦市
087	tadaima G10	B	企業	TDI株式会社	東京都	新宿区
089	Hiro-v-長工速	B	短大	長野県工科短期大学校 知能情報システム学科	長野県	上田市
116	TACHI-K4NY	B	企業	株式会社日立リソリューションズ/テクノロジー	東京都	立川市
117	立川クリアウォーター	B	企業	株式会社日立リソリューションズ/テクノロジー	東京都	立川市
137	エンベッドジュニア	B	個人	個人	東京都	武蔵野市
142	ふわふわ卵のオムライス	B	専門	日本電子専門学校 情報システム開発科	東京都	新宿区
150	AONISAI.exe	B	企業	株式会社リンクレア	東京都	港区
173	SRPS組	B	大学	信州大学 工学部香山研究室／セイコーエフソン株式会社	長野県	長野市
192	えんぱりー☆レーシング	B	企業	キャンノンITソリューションズ株式会社 エンベッドシステム事業部	栃木県	宇都宮市
194	新松戸一丁目	B	企業	株式会社パトリオット	千葉県	松戸市
001	うずまき	E	個人	個人／株式会社アフレル	東京都	渋谷区
045	CORE RUN'26	E	企業	株式会社アジールコア	東京都	渋谷区
122	TeamNSW	E	企業	NSW株式会社	東京都	渋谷区
171	jecjz1	E	専門	日本電子専門学校 高度情報処理科	東京都	新宿区
182	てんどん	E	個人	個人	東京都	八王子市

南関東地区						
057	ISC_ファーストベンギン	A	専門	学校法人岩崎学園 情報科学専門学校／株式会社トーマーズシステムズ	神奈川県	横浜市
102	Teamジスクワfcomposition	A	企業	ジスクソフト株式会社	神奈川県	川崎市
103	Teamジスクメカトロ肉ス	A	企業	ジスクソフト株式会社	神奈川県	川崎市
144	CEC Nagomiラボ	A	企業	株式会社シーイーシー	神奈川県	座間市
154	MElegant	A	企業	三菱電機株式会社	神奈川県	鎌倉市
158	ゴーイングMEL号	A	企業	三菱電機株式会社	神奈川県	鎌倉市
193	ISC_CCM	A	専門	学校法人岩崎学園 情報科学専門学校	神奈川県	横浜市
007	CTRL+RUN	B	企業	コマツICTシステム開発/FA開発センタ	神奈川県	平塚市
008	湘南マリナーズ	B	企業	コマツICTシステム開発/電動化開発/FA開発センタ	神奈川県	平塚市
009	湘南スピードスター	B	企業	コマツICTシステム開発/電動化開発/FA開発センタ	神奈川県	平塚市
011	Komatsu SAMURAI	B	企業	コマツICTシステム開発/FA開発センタ	神奈川県	平塚市
017	べるそな♡レンジャー	B	企業	株式会社データプロセスサービス	神奈川県	川崎市
036	ACER	B	大学	関東学院大学 理工学部機械科学系金田研/エクソナデジタルソリューションズ株式会社	神奈川県	横浜市
053	HERCULES	B	企業	TDIプロダクトソリューション株式会社	神奈川県	横浜市
056	たまくす	B	企業	株式会社コマス	神奈川県	横浜市
058	ISC_がり	B	専門	学校法人岩崎学園 情報科学専門学校	神奈川県	横浜市
106	Mobits	B	企業	パナソニックITS株式会社	神奈川県	横浜市
119	脱輪キャンセル界限	B	企業	富士フイルムビジネスソリューション株式会社	神奈川県	横浜市
138	ACey	B	企業	アンリツ株式会社	神奈川県	厚木市
139	ACTS	B	企業	アンリツ株式会社	神奈川県	厚木市
156	CIC DIGITECH	B	企業	株式会社CIC	神奈川県	川崎市
162	ファットクラスでもいいですか?	B	大学	東京都市大学	神奈川県	横浜市
181	KAIT_WHALES	B	大学	神奈川県工科大学 情報学部情報システム学科／株式会社ファンシステムズ	神奈川県	厚木市
190	超EMB☆宣伝部'26	B	企業	キャンノITソリューションズ株式会社	神奈川県	川崎市
191	ExCITS	B	企業	キャンノITソリューションズ株式会社 エンベッドシステム事業部	神奈川県	川崎市
107	Ignite the Sanctuary	E	企業	パナソニックITS株式会社	神奈川県	横浜市
108	Tanasonic	E	企業	パナソニックITS株式会社	神奈川県	横浜市
109	Ignite the Squats	E	企業	パナソニックITS株式会社	神奈川県	横浜市
110	Dramatic ITS	E	企業	パナソニックITS株式会社	神奈川県	横浜市
111	Rabbits	E	企業	パナソニックITS株式会社	神奈川県	横浜市
112	ITadakimaaS	E	企業	パナソニックITS株式会社	神奈川県	横浜市
153	CIC Boosters	E	企業	株式会社CIC	神奈川県	川崎市

チームID	チーム名	参加クラス	参加資格	所属	参加地区	地域
178	ZUKENフレッシャーズA	E	企業	株式会社図研	神奈川県	横浜市
179	ZUKENフレッシャーズB	E	企業	株式会社図研	神奈川県	横浜市
180	ZUKENフレッシャーズC	E	企業	株式会社図研	神奈川県	横浜市

東海地区						
003	HELIOS	A	企業	株式会社アドヴィックス	愛知県	刈谷市
013	TSS名古屋	A	企業	東京システムズ株式会社 名古屋事業所	愛知県	名古屋市
021	STEMASK	A	高校	愛知県立愛知総合工科高等学校 STEM研究部	愛知県	名古屋市
035	TSS_NUMAZU	A	企業	東京システムズ株式会社 沼津事業所	静岡県	沼津市
049	TANAKA+	A	個人	個人	愛知県	名古屋市
123	SanGears	A	専門	静岡産業技術専門学校	静岡県	静岡市
141	シン・ロボリューションズ	A	企業	株式会社豊田自動織機ITソリューションズ エンベッドシステムユニット	愛知県	刈谷市
145	FUNCUSHIONS	A	企業	株式会社豆蔵	愛知県	名古屋市
177	K&K Technologies	A	高校	静岡聖光学院中学校・高等学校	静岡県	静岡市
185	AISAN FUSION	A	企業	愛三工業株式会社	愛知県	大府市
015	SV003	B	企業	株式会社ユタカ電子	愛知県	津島市
027	びよびよ・ラボ	B	企業	株式会社ジェイテック	愛知県	名古屋市
038	ジョリーデベロッパーズ	B	個人	個人	愛知県	蒲郡市
050	ネコヤナギ	B	高校	デンソー工業学園	愛知県	安城市
051	ガーベラ	B	高校	デンソー工業学園	愛知県	安城市
062	DrunkDuck	B	企業	株式会社コア 中部カンパニー	愛知県	名古屋市
063	ぼりはま26	B	短大	浜松職業能力開発短期大学校 電子情報技術科	静岡県	浜松市
066	Team H&S Nagoya	B	企業	SCSK オートモーティブH&S株式会社 開発部	愛知県	名古屋市
074	名南RC	B	大学	名古屋大学／南山大学／日本システム開発株式会社	愛知県	名古屋市
082	浜松学芸 科学情報コース	B	高校	浜松学芸高等学校 探究創造科学科 学情報コース	静岡県	浜松市
084	TIIS-Mates	B	企業	株式会社豊田自動織機ITソリューションズ エンベッドシステムユニット	愛知県	刈谷市
104	NSWembedders	B	企業	NSW株式会社	愛知県	名古屋市
114	NSK RISING - Speed Star	B	企業	日本システム開発株式会社	愛知県	名古屋市
118	もんすたあばんだ	B	企業	株式会社日立リソリューションズ/テクノロジー	愛知県	刈谷市
152	ジャイキ凜	B	企業	株式会社リンクレア	愛知県	名古屋市
166	チームEYES	B	企業	株式会社アイズ・ソフトウェア	静岡県	沼津市
169	チームAIT	B	大学	愛知工業大学／トーテックアメニティ株式会社	愛知県	豊田市
124	SANGI02	E	専門	静岡産業技術専門学校	静岡県	静岡市
165	セミコロコン忘れてた	E	専門	静岡産業技術専門学校 コンピュータ科	静岡県	静岡市
174	グラジオラス	E	高校	デンソー工業学園	愛知県	安城市

関西・北陸地区						
004	Jロボ	A	企業	日本ウェブサービス株式会社	大阪府	大阪市
023	てなるぼ★うぐ	A	企業	株式会社システナ 大阪支社	大阪府	大阪市
097	TechnoSeeker_Teapot	A	企業	株式会社テクノプロ	大阪府	大阪市
041	ELBD Soft Design Youth	B	企業	パナソニックエレクトリックワークス株式会社	大阪府	門真市
091	チーム・現ソルー	B	企業	パナソニックエレクトリックワークス株式会社	大阪府	門真市
095	クレスコOIC	B	企業	株式会社クレスコ	大阪府	大阪市
105	HIK1号	B	企業	HIK株式会社	兵庫県	伊丹市
121	WELLIGHTERS	B	企業	パナソニックエレクトリックワークス株式会社	大阪府	門真市
125	tk217	B	大学	関西大学 総合情報学部総合情報学科	大阪府	高槻市
126	Robo Automation System	B	企業	パナソニックエレクトリックワークス株式会社	大阪府	門真市
129	さくら倶楽部	B	高校	兵庫県立西脇工業高等学校	兵庫県	西脇市
151	関西魂	B	企業	株式会社リンクレア	大阪府	北区
161	ロボコンビギナーズ	B	企業	株式会社日新システムズ	京都府	京都市
163	ていーそる	B	企業	T-soLinux株式会社	大阪府	豊中市
170	超剛筋ロボ・アクシア	B	企業	株式会社アクシアソフトデザイン	大阪府	大阪市

チームID	チーム名	参加クラス	参加資格	所属	参加地区	地域
183	FIRST STEP	B	企業	株式会社ステップワン	兵庫県	神戸市
184	まいど☆おーきに	B	企業	株式会社大阪エヌデーエス	大阪府	大阪市
005	HASEGAWA Soft Racers	E	企業	長谷川電機工業株式会社	兵庫県	尼崎市
010	コードマッシャーズII	E	企業	バルトソフトウェア株式会社	大阪府	中央区
012	くどらー摩耶	E	個人	個人	兵庫県	神戸市
075	MSEスピードスター	E	企業	株式会社NTTデータMSE	大阪府	大阪市
172	南館1F	E	専門	神戸電子専門学校	兵庫県	神戸市

中四国地区						
022	くろのす★松山	A	企業	株式会社システナ DI事業本部 松山事業所	愛媛県	松山市
042	メガリザT	B	専門	出雲コアカレッジ	島根県	出雲市
070	PCSEIT2	B	大学	四国職業能力開発大学校	香川県	丸亀市
073	匠	B	企業	株式会社コア中四国カンパニー	広島県	広島市
101	トビダゼ?LEでい団GO	B	企業	株式会社ジェイテック 岡山オフィス	岡山県	岡山市
155	Zoom-Zoom Lab	B	企業	マツダ株式会社	広島県	安芸郡
168	福山短大校2026号	B	短大	福山職業能力開発短期大学校 電子情報技術科/ひろしま自動車産業学官連携推進会議	広島県	福山市
024	BCC ロボコン部	E	企業	株式会社ビーシーシー	広島県	福山市
046	チームODF	E	高校	盈進高校	広島県	福山市

九州北・九州南地区						
037	SOROT☆SCSKQ	A	企業	SCSK九州株式会社	福岡県	福岡市
093	SELENE	A	大学	九州産業大学	福岡県	福岡市
147	KatLab	A	大学	宮崎大学／SCSK株式会社	宮崎県	宮崎市
016	TEAM_KBC	B	専門	唐津ビジネスカレッジ	佐賀県	唐津市
029	Robosight	B	企業	フォーサイトシステム株式会社	福岡県	福岡市
039	PSDGs Youth	B	企業	パナソニックシステムデザイン株式会社	福岡県	福岡市
039	PSDGs Youth	B	企業	パナソニックシステムデザイン株式会社	福岡県	福岡市
092	KERT-B3	B	大学	九州産業大学／株式会社マイナビEdge	福岡県	福岡市
099	The Seven Chimpanzees	B	専門	府生情報ビジネス専門学校 AI&IoT専攻	福岡県	福岡市
100	薩摩黒豚でばっかーず	B	企業	リコーエイトソリューションズ株式会社 デジタルサービス&プロダクト事業本部デジタルサービス事業第2センター第3開発部	鹿児島県	鹿児島市
131	Niascience	B	高校	長崎総合科学大学附属高等学校 科学技術部	長崎県	長崎市
133	NiASET	B	大学	長崎総合科学大学／キャンノITソリューションズ株式会社	長崎県	長崎市
188	Tamalincle	B	高専	鹿児島工業高等専門学校 情報工学科	鹿児島県	霧島市
189	3階階段上がつって左手	B	高専	鹿児島工業高等専門学校	鹿児島県	霧島市
128	Q-bit	E	専門	都城コアカレッジ	宮崎県	都城市
132	ニュートラル	E	高校	長崎総合科学大学附属高等学校 科学技術部	長崎県	長崎市
186	SOJO RoboCons	E	大学	崇城大学 情報学部亜原理研究室	熊本県	熊本市

沖縄地区						
094	ie-ryukyu	A	大学	琉球大学 工学部工学科知能情報コース／SCSK株式会社	沖縄県	中頭郡
065	沖縄能開大物流情報科	B	短大	沖縄職業能力開発大学校 物流情報科	沖縄県	沖縄市
078	個・誇・鼓舞十合	B	企業	株式会社ヴィッツ沖縄	沖縄県	那覇市
085	スーパーロジスティクス	B	短大	沖縄職業能力開発大学校 物流情報科	沖縄県	沖縄市
127	沖ポリTech	B	短大	沖縄職業能力開発大学校 電子情報技術科	沖縄県	沖縄市
149	GACHINCOBATOLAZ	B	高校	沖縄県立美来工科高等学校	沖縄県	沖縄市
167	ECU書き換え隊	B	大学	琉球大学 工学部工学科機械工学コース	沖縄県	中頭郡
176	琉球大学Robotサークル	B	大学	琉球大学	沖縄県	中頭郡
055	沖国口ボロボ	E	大学	沖縄国際大学 産業情報学部産業情報学科	沖縄県	宜野湾市
148	オキダイ	E	大学	沖縄大学	沖縄県	那覇市
157	げふいーず	E	高校	沖縄県立美来工科高等学校	沖縄県	沖縄市
160	なるもチーズ	E	高校	沖縄県立美来工科高等学校	沖縄県	沖縄市



ET ロボコン実行委員会
本部・実行委員長

株式会社ジェイテック
一般社団法人組込みシステム技術協会参与

星光行

ETロボコンは、今年で第25回という四半世紀の節目を迎えました。これもひとえに、参加チームの皆さま、スポンサーの皆さま、そして全国の実行委員の皆さまのご理解とご支援の賜物であり、心より御礼申し上げます。

今年も全国9地区においてリアル大会を開催するとともに、初心者向けのエントリークラスは、実機を使用せずに参加できるシミュレータ大会として実施いたします。学生から社会人まで、幅広い世代のチームが集い、モデリング力とソフトウェア技術力を競い合う貴重な学びの場となっています。

また、第25回大会となる今年は、競技クラスの名称を従来の「プライマリークラス」「アドバンストクラス」から、「ベーシッククラス」「アプライドクラス」へ変更いたしました。近年、アドバンストクラスの難易度が高まっていたことを踏まえ、ベーシッククラスではライントレースを中心とした基本技術を重視するルールへ見直しました。一方、アプライドクラスではライントレースに加え、画像認識技術を取り入れた実践的な競技内容へと発展させています。

各地区大会の優秀チームは、11月にパシフィコ横浜で開催される「EdgeTech+ 2026」併催のチャンピオンシップ大会に出場し、日本一を目指して熱戦を繰り広げます。

スポンサーの皆さまには、本活動へのご理解とご支援に心より感謝申し上げます。また、休日を返しながら大会運営に携わっていただいている全国300名を超えるボランティア実行委員の皆さまにも、心より御礼申し上げます。

今後もETロボコンは、組込みシステム開発技術者の育成と技術交流の場として、さらなる発展を目指してまいります。皆さまの変わらぬご支援、ご協力をお願い申し上げます。



ET ロボコン実行委員会
本部・審査委員長

ウーブン・バイ・トヨタ株式会社

高橋 寛之

生成AIが設計案すら瞬時に生み出す時代、エンジニアの価値はどこに残るのでしょうか。私はそれを「何をどう作るか」という設計意図に責任を持てることだと考えます。ETロボコンがこれまで育ててきたモデリングというスキルは、対象の本質を捉え、構造を見極め、思考を言語化する力です。この力が設計意図を支える土台となり、AIとより効果的に会話したり、その出力の妥当性を判断するといったことに繋がります。まさにモデリングはAI時代のエンジニアにとっても必須のスキルであると言えるでしょう。

今年も、学びたいスキルに応じてエントリー、ベーシック、アプライドの3クラスを用意しました。エントリーでは設計と実装の繋がりを知り、ベーシックではモデルで正しく表現するリテラシーを身に付け、アプライドでは複数システムが絡み合う全体像を俯瞰する力を磨きます。

それぞれの段階で、考え抜く経験こそが力になります。便利な道具がいくら進化しても、最終的にシステムを成立させるのは、考え抜いた人間の判断です。自らの頭でモデルと向き合い、チームで議論を重ねる過程こそが、これからの社会を支えるエンジニアとしての確かな礎となるでしょう。皆さんの挑戦を心から楽しみにしています。



ET ロボコン実行委員会
本部・技術委員長

日本工学院北海道専門学校

引地 政征

本年度もETロボコンにご参加いただき、誠にありがとうございます。今年のテーマ「技術は、人を未来へ運ぶ。」のもと、全国各地から集う皆様と共に、技術を深め、挑戦を楽しむ機会を共有できることを大変嬉しく思います。

シミュレータ部門のエントリークラスは、実機を使わずに基礎技術とロボット開発の楽しさを体験できる環境です。初学者の方が自らの力で「動かす」手応えを感じ、フィジカル部門への挑戦につながることを期待しています。

フィジカル部門は、実機ならではの設計・実装・制御が求められる場です。ベーシッククラスでは、軽量な新走行体Re-HackSを導入し、基本的なセンサーを駆使した難所の攻略に主眼を置きます。アプライドクラスでは、QRコードの読み取りやゲートの検出といったカメラを用いた外部システムとの連携によって課題を攻略することを意図しており、より高度な技術統合力が試されます。

「技術は、人を未来へ運ぶ。」——エントリークラスからアプライドクラスまで、参加者の皆様が試行錯誤を重ね、技術を糧に未来へ歩みを進めていく姿を、実行委員一同心より応援しています。皆様の熱意と挑戦が、今年の大会をさらに充実したものにしてくれることを期待しています。



ET ロボコン実行委員会
本部・運営委員長

株式会社アフレル

櫻井 隆

AIやデジタル技術が急速に進化する今、私たちエンジニアは「どの情報を選び、どう活かすか」というインプットの質を厳しく問われています。得た情報を自らの頭と手で確かめ、アウトプットの妥当性を見極める力は、これからのエンジニアに不可欠です。

さらに、ものごとを目的ベースで捉え、自分の考えとして言語化し、責任をもって発言できる力は、発展し続けるデジタル技術を使いこなすエンジニアへと成長するための基盤となります。

エンジニアの転換期に差し掛かっている今こそ、「自分は何を律し、何を基準に判断するのか」が問われています。技術だけではなく、姿勢そのものが未来の仕事を形づくる時代です。

システム開発は計画通りに進まないことが多く、試行錯誤や仲間との対話から学ぶ姿勢が大きな成長につながります。ETロボコンは、技術を競う場であると同時に、多様な視点と交流を通じて伝える力と受け取る力を磨ける学びの場です。今年も多くの気づきが生まれ、参加者の皆様がそれぞれの現場へ持ち帰る価値を得られたことを、委員長として大変心強く感じています。

最後になりますが、この貴重な機会を支えてくださったスポンサーの皆様、そして熱意と創意に満ちた参加者の皆様に、心より深く感謝申し上げます。皆様の挑戦が、次の技術者の未来を確かに前へ進めています。

本部実行委員

顧問	清水 尚彦	東海大学
顧問	二上 貴夫	株式会社東陽テクニカ 組込みソフトウェア管理者・技術者育成研究会(SESSAME)
実行委員長	星 光行	株式会社ジェイテック 一般社団法人組込みシステム技術協会 参与
実行副委員長	宮川 芳之	株式会社ソフトウェアコントロール
技術委員長	引地 政征	日本工学院北海道専門学校
技術副委員長	森田 拳	
技術委員	小田島 哲也	TDCソフト株式会社
技術委員	椎根 久嗣	富士フィルムビジネスイノベーション株式会社
技術委員	丹代 亮	北海道情報大学 経営情報学部
技術委員	棚橋 二郎	
技術委員	辻村 浩史	ニューウェイブシステムラボ株式会社
技術委員	宮田 哲	
技術委員	矢部 憲哉	
審査委員長	高橋 寛之	ウーブン・バイ・トヨタ株式会社
審査副委員長	土橋 祐希	富士フィルムビジネスイノベーション株式会社
審査委員	淺井 清美	学校法人岩崎学園 情報科学専門学校 教務部 教務課 実践A科 学科長
審査委員	久保秋 真	株式会社チェンジビジョン
審査委員	幸加木 哲治	
審査委員	斎藤 司	ニューウェイブシステムラボ株式会社
審査委員	鈴木 尚志	株式会社コグトマキナ
審査委員	鄭 顕志	国立情報学研究所
審査委員	中嶋 栄次	株式会社豆蔵
審査委員	福田 和也	レーザーテック株式会社
性能審査団	京増 司	
審査アドバイザー	鷲崎 弘宣	早稲田大学 理工学術院 教授 国立情報学研究所 客員教授
運営委員長	櫻井 隆	株式会社アフレル
運営委員	松谷 輝美	
運営委員	根来 澄子	特定非営利活動法人TOPPERSプロジェクト
運営委員	横井 尚子	組込みソフトウェア管理者・技術者育成研究会(SESSAME)
事務局	奥田 加奈子	株式会社アフレル
共同企画委員長	江口 亨	有限会社イケハラス
共同企画委員長	小林 晴英	株式会社アフレル
共同企画委員長	渡辺 博之	株式会社エクスマーシオン 一般社団法人組込みシステム技術協会 理事

北海道地区実行委員

実行委員長	引地 政征	日本工学院北海道専門学校
技術委員長	稲地 稔	NECソリューションイノベータ株式会社
技術副委員長	石塚 哲也	日本工学院北海道専門学校 情報処理科
審査委員長	堂下 貴弘	リコーITソリューションズ株式会社
審査副委員長	滝谷 侑嗣	リコーITソリューションズ株式会社
性能審査団	秋田 真奈美	NECソリューションイノベータ株式会社
運営委員長	北田 義孝	北海道科学大学 電気電子工学科
運営副委員長	長崎 健	公立ほこだて未来大学 システム情報科学部
実行委員	市村 隼汰	日本工学院北海道専門学校 ITスペシャリスト科
実行委員	伊藤 良平	育英館大学 情報メディア学部
実行委員	奥野 拓	公立ほこだて未来大学 システム情報科学部
実行委員	尾崎 周平	北海道情報大学 経営情報学部
実行委員	尾崎 博一	北海道情報大学 経営情報学部
実行委員	葛西 秀浩	株式会社エスイーシー
実行委員	小泉 真也	育英館大学 情報メディア学部
実行委員	古賀 信哉	株式会社アットマークテクノ
実行委員	齋藤 健司	北海道情報大学 情報メディア学部
実行委員	佐々木 伸幸	有限会社サンピットシステム
実行委員	辻本 純平	旭川工業高等専門学校 システム制御情報工学科
実行委員	中村 喜彦	苫小牧工業高等専門学校 創造工学科
実行委員	廣奥 暢	北海道情報大学 情報メディア学部
実行委員	水野 昇幸	
実行委員	吉村 斎	苫小牧工業高等専門学校
事務局	棚橋 二郎	北海道情報大学 経営情報学部
事務局	中川 圭太	育英館大学 情報メディア学部

東北地区実行委員

実行委員長	新井 義和	岩手県立大学
実行副委員長	大関 一陽	㈱ビーアンドエーテクノロジーズ
技術委員長	秋田 敏宏	
技術委員	赤川 徹朗	八戸工業高等専門学校
技術委員	佐々木 雄大	(株)ヘパゴン
技術委員	武田 敦志	東北学院大学
技術委員	二瓶 貴之	(地独)若手県工業技術センター
技術委員	平山 貴司	若手大学理工学部
審査委員長	今井 信太郎	岩手県立大学
審査委員	池田 聡	DANANG NIPPON SEIKI CO., LTD
審査委員	小原 匠人	アイシン・ソフトウェア㈱
審査委員	佐藤 征宏	アルプスアルパイン㈱
運営委員長	加藤 裕清	岩手県ものづくり自動車産業振興室
運営委員	小澤 健一	(株)ジーエスピー
運営委員	松原 淳一	アイシン・ソフトウェア (株)
運営委員	柳原 哲史	盛岡市商工労働部ものづくり推進課
監事	中野 亜希子	滝沢市 経済産業部企業振興課
事務局 局長	菊池 太介	岩手県ものづくり自動車産業振興室
事務局 局長	内藤 勝	岩手県ものづくり自動車産業振興室
事務局 局長	西村 祐紀	岩手県ものづくり自動車産業振興室
事務局 局長	細越 里枝	岩手県ものづくり自動車産業振興室
事務局 局長	宮崎 真	岩手県ものづくり自動車産業振興室

東京・北関東地区実行委員

顧問	鷲崎 弘宣	早稲田大学 理工学術院 教授 国立情報学研究所 客員教授
実行委員長	宮川 芳之	株式会社ソフトウェアコントロール
実行副委員長	荒井 潤弥	新潟経営大学
技術委員長	椎根 久嗣	TDCソフト株式会社
審査委員長	小田島 哲也	
審査副委員長	上保 朝美	
運営委員長	阿左美 勝	
運営委員	山崎 奈央子	TD株式会社
実行委員	新 吉高	日立Astemo株式会社
実行委員	青佐 美紀	
実行委員	飯島 雄	株式会社エヌデーデー
実行委員	石見 成行	日本精機株式会社
実行委員	遠藤 尚人	株式会社 NS・コンピュータサービス
実行委員	大石 夕夏	TD株式会社
実行委員	大川 晃一	日本電子専門学校
実行委員	尾島 寛明	株式会社 両毛システムズ
実行委員	小嶋 茜苗	メビックス株式会社
実行委員	京増 司	
実行委員	河本 典秀	
実行委員	小林 和貴	
実行委員	佐藤 卓也	
実行委員	澤田 真理子	TD株式会社
実行委員	島田 俊一	イブラス株式会社
実行委員	木富 暢	
実行委員	鈴木 但義	スズタ技術事務所
実行委員	須永 毅	株式会社テックプロ コンサルティング・パートナーズ
実行委員	高橋 修司	株式会社図研
実行委員	高橋 寛之	ウーブン・バイ・トヨタ株式会社
実行委員	田苗 晃潤	株式会社ソフトウェアコントロール
実行委員	田中 莉加	TD株式会社
実行委員	永井 孝	ものつくり大学
実行委員	中木 潤一	
実行委員	羽角 伸一	
実行委員	深澤 慶行	株式会社アイネット
実行委員	古谷 聡	
実行委員	星野 恵	
実行委員	堀井 雅史	株式会社 NS・コンピュータサービス
実行委員	三井 実	ものつくり大学
実行委員	森田 拳	
実行委員	幸諒真	OMデジタルソリューションズ株式会社
事務局	櫻井 隆	株式会社アフレル
事務局	奥田 加奈子	株式会社アフレル
事務局	平谷 恵里	株式会社アフレル
名誉実行委員	稲邨 優香	

南関東地区実行委員

実行委員長	杉浦 英樹	富士フィルムビジネスイノベーション株式会社
技術委員長	小倉 信彦	東京都大学メディア情報学部 情報システム学科
技術副委員長	石井 彰弘	富士フィルムビジネスイノベーション株式会社
技術委員	佐々木 智志	湘南工科大学
技術委員	宮田 哲	
技術委員	山田 良祐	TDCソフト株式会社
技術委員	吉田 侑以	アンリツ株式会社
審査委員長	南川 恭洋	富士フィルムビジネスイノベーション株式会社
審査委員	高橋 千弘	アンリツ株式会社
審査委員	田村 純一	株式会社ニコン
審査委員	森 健太郎	ソーニーセミコンダクタソリューションズ株式会社
審査委員	林 啓弘	アンリツ株式会社
運営委員長	吉留 忠史	神奈川工業大学 情報学部 情報システム学科
運営副委員長	横田 直樹	TD I プロダクトソリューション株式会社
運営副委員長	吉野 太智	横浜システム工学院専門学校
運営委員	浅井 清美	岩崎学園 情報科学専門学校
運営委員	池谷 浩樹	
運営委員	小倉 響	コマツ
運営委員	岸本 悟志	
運営委員	北村 成章	コマツ
運営委員	渋谷 尊司	
運営委員	高田 征太郎	アンリツ株式会社
運営委員	高橋 晋	ジスコソフト株式会社
運営委員	田中 裕一	
運営委員	谷崎賢太郎	
運営委員	塚田 雄一	
運営委員	中井 亮佑	
運営委員	松谷 輝美	
運営委員	眞弓 龍太郎	
運営委員	元木 誠	関東学院大学
運営委員	吉澤 大	

東海地区実行委員

顧問	高田 広章	名古屋大学大学院情報学研究科
実行委員長	河野 文昭	
実行副委員長	丸 雅光	
技術委員長	瀧川 正史	
審査委員長	酒井 英子	株式会社デンソー
運営委員長	堂浦 陽文	株式会社デンソー
運営委員	曾根 卓朗	静岡大学
教育顧問	杉浦 友紀	株式会社デンソー
実行委員	青山 幸文	スズキ株式会社
実行委員	石田 賢宏	
実行委員	磯田 直也	ヤマハ発動機株式会社

実行委員	榎本 宏	株式会社デンソー
実行委員	清水 宏時	パルステック工業株式会社
実行委員	下位 直弘	株式会社コー・プランニング
実行委員	古谷 寿基	
実行委員	水野 勝教	愛知工業大学
実行委員	山郷 成仁	株式会社デンソー

関西・北陸地区実行委員

実行委員長	岩橋 正実	イワハシ工業
技術委員長	野口 貴弘	
審査委員長	中森 勝	
運営委員長	都甲 隆之	
実行委員	五十嵐 貴之	
実行委員	入江 弘憲	リコーITソリューションズ株式会社
実行委員	岩本 康宏	パナソニック株式会社
実行委員	大坪恭介	株式会社テックノプロ テクノプロ・デザイン社
実行委員	大坪友貴	青楓館高等学校
実行委員	勝見 哲也	株式会社Communication Technologies Inc.
実行委員	城所 正博	パナソニック株式会社
実行委員	小島 崇	株式会社ジェイテクト
実行委員	佐藤 亨	
実行委員	清水 康浩	組込みソフトウェア管理者・技術者育成研究会(SESSAME)
実行委員	白羽 千賀子	
審査委員	館宣伸	愛知工科大学
実行委員	富田 佳代	株式会社富士通ラーニングメディア
実行委員	中山 彩圭	
実行委員	西野 與志子	株式会社富士通ラーニングメディア
実行委員	羽田 珠沙希	株式会社 Value.C
実行委員	平野 敦士	
実行委員	山本 修一	
実行委員	横田 望	
事務局 局長	松尾 圭浩	株式会社富士通ラーニングメディア

中四国地区実行委員

実行委員長	香川 直己	福山大学 工学部 電気電子工学科
技術委員長	三輪 昭生	
技術副委員長	森重 哲年	
審査委員長	松原 宏晃	リコーITソリューションズ株式会社
運営委員長	渡辺 博文	ヒロコン株式会社
運営副委員長	松原 美奈子	株式会社BTM
実行委員	川口 善之	株式会社ジェイテック
実行委員	重松 史哉	
実行委員	平井 敦士	
実行委員	平井 美幸	
実行委員	若松 大雅	
事務局	脇坂 和也	福山大学 工学部 電気電子工学科

九州北地区実行委員

顧問	牛島 和夫	九州大学名誉教授
顧問	福田 晃	特定非営利活動法人QUEST 会長 九州大学名誉教授／九州大学特任教授
技術委員長	甘田 哲久	特定非営利活動法人QUEST
技術委員	野下 正伍	
技術委員	山下 昭仁	株式会社コア九州カンパニー
審査委員長	安武 芳雄	九州産業大学 理工学部 情報科学科
審査委員	久住 惠嗣	芝浦工業大学
審査委員	廣重 法道	福岡大学 工学部 電子情報工学科
性能審査団	下島 真	長崎総合科学大学
運営委員長	澤田 直	九州産業大学 理工学部 情報科学科
実行委員	今村 彰則	学校法人コア学園 唐津ビジネスカレッジ
実行委員	松田 昭信	西日本工業大学
事務局	芦原 秀一	特定非営利活動法人QUEST
事務局	小寺 千登勢	特定非営利活動法人QUEST
事務局	馬場 伸一	特定非営利活動法人QUEST

九州南地区実行委員

実行副委員長	宮内 亮一	東京理科大学 工学部 電気工学科
審査委員長	片山 敬郎	宮崎大学 工学教育研究部
運営委員長	芝 浩二郎	鹿児島工業高等専門学校 情報工学科 名誉教授
運営委員	坂元 忠重	株式会社システムファクトリーかこしま
運営委員	玉利 陽三	鹿児島工業高等専門学校 情報工学科 教授
運営委員	佐原 健太	株式会社ソフト流通センター
実行委員	佐藤 拓弥	株式会社スカイコム
実行委員	熊澤 典良	鹿児島大学 工学部 研究科 准教授
実行委員	下園 幸一	鹿児島大学 学術情報基盤センター
実行委員	吉本 幸芳	株式会社ARP

沖縄地区実行委員

実行委員長	大城 周児	ユーマーク株式会社
技術委員長	五藤 三樹	沖縄職業能力開発大学校 電子情報技術科
技術委員	金城 大志	
技術委員	中野 恵求了	沖縄職業能力開発大学校 生産電子情報システム技術科
審査委員長	金城 秀樹	沖縄大学 経済学部 経済商学科
審査委員	名嘉村 盛和	琉球大学 工学部
運営委員長	大城 尚紀	琉球大学 工学部 エネルギー環境工学コース
運営委員	板良敷 朝計	一般財団法人 沖縄ITイノベーション戦略センター
運営委員	玉城 侃智	ユーマーク株式会社
運営委員	森田 哲次	
事務局	長堂 真奈美	株式会社国際システム

参加者の声

ETロボコン活用事例

ETロボコンに参加した企業の人材育成や技術教育への取り組みをご紹介します。「なぜETロボコンに参加したのか」「どのような目的で参加したのか」「参加によってどのような効果があったのか」など、実際に参加した企業・教育機関の声をご紹介しています。技術教育・人材育成・社員教育・技術交流など、さまざまな活用事例をぜひご覧ください。

【2025年度参加チームの活動を紹介】



～こちらの5社の活動を紹介しています～

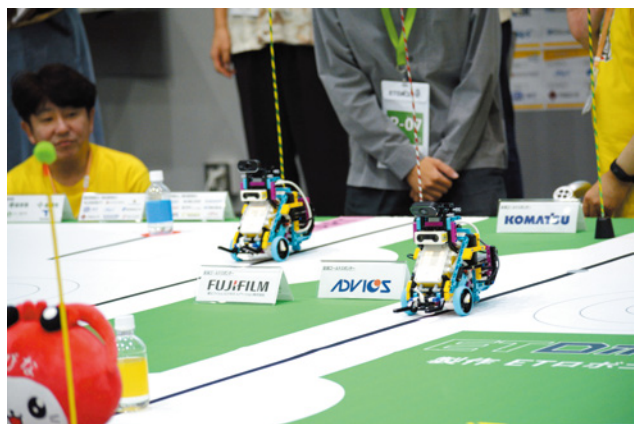
コマツ

株式会社システナ

エクシオ・デジタルソリューションズ株式会社

株式会社CIC

株式会社エクスモーション



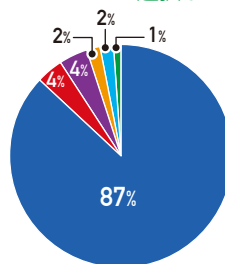
ETロボコンに参加する理由は？

2025年度ETロボコン参加者アンケート結果より

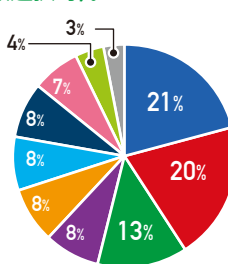
企業

教育機関

ETロボコンへの参加目的として該当するところを選択してください(複数選択可)。

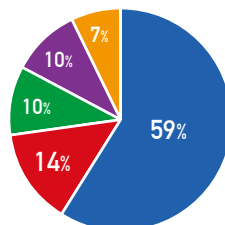


■自身(チームメンバー含む)の技術力向上(自己啓発含む)
■組織での参加に向けた事前調査
■技術交流、人的交流
■その他
■企業等イメージアップ
■技術研究・調査等

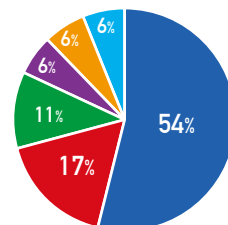


■プロジェクト演習、ソフトウェア開発演習
■社会人や他校との交流
■社会人基礎力向上
■部活動
■情報・知識収集
■システム制御演習
■卒業研究
■その他

参加形態についてあなたが該当するところを選択してください。



■1年目
■2～3年目
■4～5年目
■6～10年目
■11年以上



■授業の一環(単位取得も含む)
■研究の一環(卒論など)
■有志による活動(学校とは関係ない)
■部活・サークル活動
■研究室での参加
■その他

エンジニア一人ひとりの
質の向上

学校では学べないことを
学ばせたい



ETロボコン2026 チャンピオンシップ大会

11.18(水)～20(金) In パシフィコ横浜 併催 EdgeTech+ 2026

オンライン説明会
実施中!



KOMATSU

eXmotion

systema

ACCURECH
トーセイシステムズ

MS&AD

MS&ADシステムズ

FUJIFILM

富士フイルム ビジネス イノベーション株式会社

Panasonic
AUTOMOTIVE
Panasonic ITS Co., Ltd.

ADVICS

ETロボコン2026大会パンフレット

●制作・発行/ETロボコン実行委員会

●企画・編集/ETロボコン実行委員会運営・パンフレット制作WG