

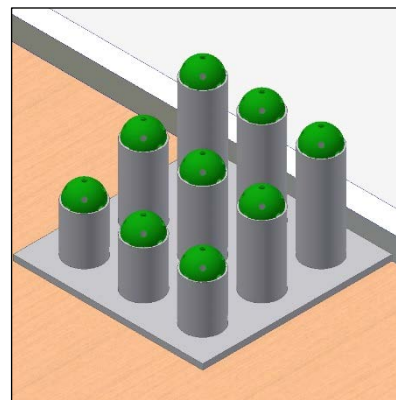
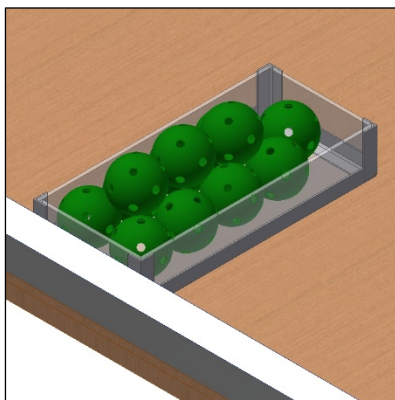
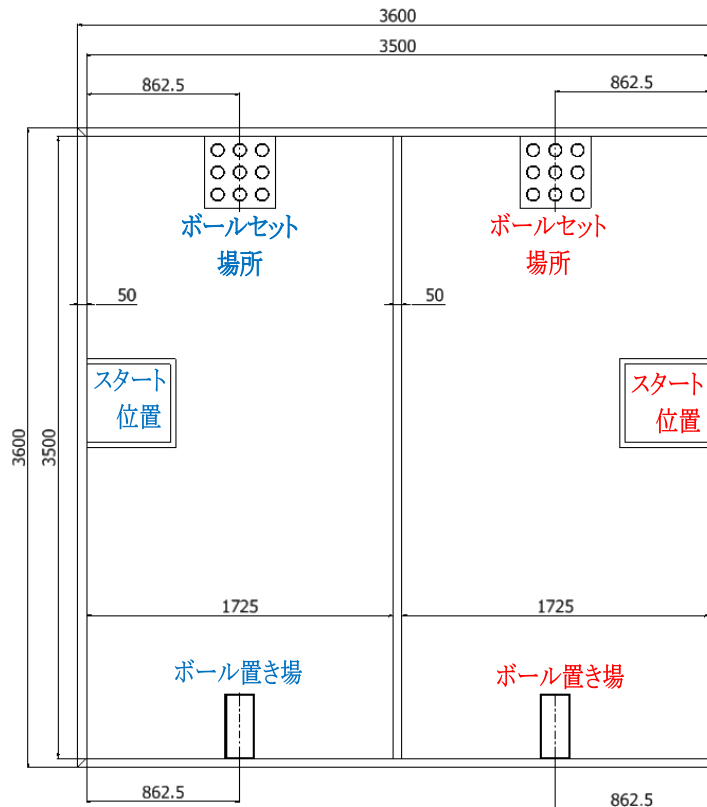
第 26 回ロボットコンテスト要項

競技概要

各班で 1 台のロボットを操作し、制限時間内にボール置き場にあるボールをセット場所のパイプ上にセットする。

フィールド

フィールドは、高さ 50mm×幅 50mm の枠に囲まれた 1725mm×3500mm の広さを使用し、その枠内でロボットが自由に動き回ることが出来る。



ボールを 9 本のパイプ上にセットした状態が完成となる。

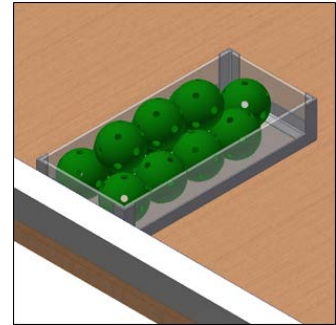
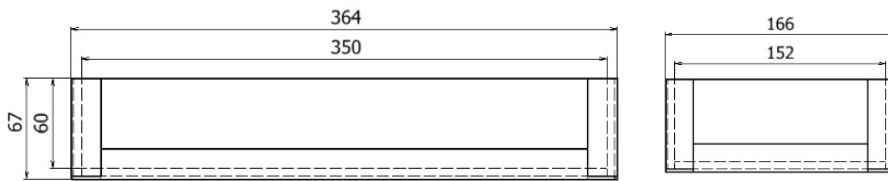
ボール

数か所に穴がある約 $\phi 72\text{mm}$ のプラスチック製ボール。(12 個)



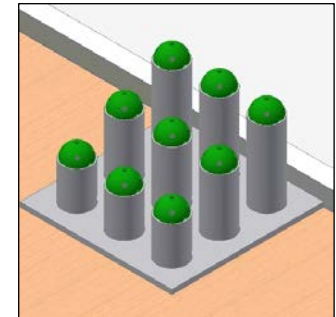
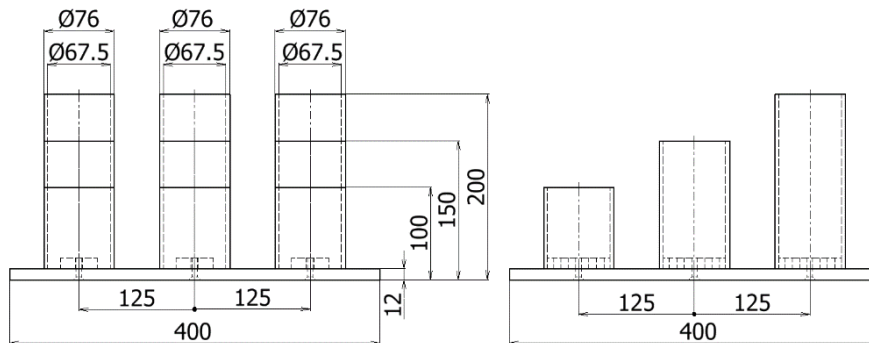
ボール置き場

364mm×166mm×67mm(高さ)の箱にボール12 個を図のように収めている。



ボールセット場所

それぞれの高さ(100mm、150mm、200mm)のパイプ上に 9 個セット出来る。



競技方法

- ロボットを車検箱に収まる形で赤及び青のスタート枠内に置いた状態からスタートさせる。
- 競技時間は **5 分間(予定)**
- 競技時間内にボールを置き場から移動させ、セット場所のパイプ上にセットする。
- A グループは 3 試合、B グループは 4 試合の予選リーグを行い、上位 2 チームが決勝トーナメントへ進出できる。

競技の勝敗

• 予選リーグ

セットしたボールを得点化し、合計得点で順位を決める。…①

- 高さ 200mm のパイプ→各 3 点
- 高さ 150mm のパイプ→各 2 点
- 高さ 100mm のパイプ→各 1 点

①の合計が同じ場合

完成させた時点での残り時間の合計が多いチームが上位。…②

①②の合計が同じ場合

最初のボール設置時の残時間の合計が多いチームが上位。

• 決勝トーナメント

- 1 試合ごとに予選リーグのルールで勝敗を決める。

ロボット規格

- ・車検箱(300mm×450mm×高さ 350mm)に収まること。(写真-a)
 - ※スタート後、伸縮変形で寸法が変わっても良い。ただし、複数個に完全分離した形状は反則となる。
 - ※受信機のアンテナ、支柱は車検箱からはみ出してもかまわない。
- ・ロボット操作は、本競技大会が規定するプロポを用いロボット 1 台につき 2 台(2ch×2 とする。(写真-b)
- ・ロボットの移動には、規定のタイヤ・ホイールを使用すること。(写真-c)
- ・各駆動に使用するモーターは、提供されたもの以外使用禁止とする。(写真-d)
- ・受信機は、受信機用クリスタルが容易に交換可能なロボット外部に取付けること。(写真-e)
- ・受信機用電源ボックスは、交換可能な位置に取付けること。(写真-f)
- ・エネルギー源は提供されたバッテリー以外使用禁止とする。(写真-g)
(縦 65mm×横 151.5mm×高さ 100mm 重量 2.8kg)



(写真-a) 車検箱



(写真-b) プロポ



(写真-c) タイヤ、ホイール



(写真-d) モーター



(写真-e) 受信機、クリスタル



(写真-f) 受信機用電源ボックス



(写真-g) バッテリー

その他

- ・モーターは 4 個、タイヤ・ホイールは 2 個支給するが、必要に応じて増やしてもよい。
- ・粘着物でのボールの移動は禁止とする。
- ・提供されたタイヤ、ホイール、モーターは改造禁止とする。