

# 「巡礼ロボが灯りをポンポン☆満願大作戦！」

手動ロボットがベルを自動ロボットにリレーして鬼門三箇所のライトを点灯させて手動ロボットにベルを戻してベル管理エリアに相手より早く戻れば勝ちとなる。

## 1. 試合について

- ①各コートの準備(自動ロボットと手動ロボットを指定エリアにセット、ハンドベルをベル管理エリアにセット)が完了すると開始のブザーが鳴れば試合がスタートします。(ハンドベルのエリア内であれば置き方自由)
- ②手動ロボットはスタートエリアから出発してベル管理エリアよりハンドベルを取りだして、手動ロボットは自コートにセットしてある自動ロボットを起動させてベルを搭載します。自動ロボットはベルを搭載したまま自コートにあるコースの鬼門(3箇所)のライトを点灯させて移動します。(手動ロボットは自動ロボットに信号を送って起動させます。(接触は可)) 三箇所の鬼門のライトを点灯させるコース選択は自由です。
- ③自動ロボットが、三箇所の鬼門のライトを点灯させた後、ベル受け渡し可能エリアで待機していた手動ロボットは自動ロボットよりベルを受け取りそのままベル管理エリアに移動する。
- ④ロボットがエリア内に落とした自チームのベルはロボットで再度搭載することが出来ます。再度搭載できない場合は「リトライ」となります。
- ⑤競技終了の合図がありますからすぐにロボットを止めてコントローラーを下に置きます。

## 2. 競技時間

- ①競技時間は2分間です。
- ②競技中に何らかのトラブルで試合が中断されたとしても、通常は時計を止めずに競技を続行し、時間延長等を行いません。ただし、審判の判断で時計を止めたり、競技を最初からやり直したりする場合もあり得ます。

## 3. コートとベルについて(図を参照)

- ①コートは 1700 mm × 3400 mm の長方形で、周りを木のわくでかこみ、1700mm × 1700mm と 1700mm × 1700mm を相手コートと自分コートに分ける。コートエリア内を自動ロボットコートとする。
- ②手動ロボットは、コート上に登ることはできません。
- ③手動ロボットのスタートエリア、ベル保管エリアには、相手コートと自分コートの境界線(センターライン)より 500 mm 枠で黒テープが貼っています。(図を参照)
- ④自動ロボットコート内には白色のシートを敷き、黒テープをコートに貼っています。(テープの張り位置は図を参照)
- ⑤自分のコートのまわりが操縦エリアです。向こう側は相手の操縦エリアなので、入ってはいけません。
- ⑥操縦エリアに入ることができるのは1チーム2名までです。
- ⑦ベルはコートの準備が整った時点でベル保管エリアに配置されます。(各チームでベルを配置する)

## 4. スタート

- ①コートの準備が整った時点により 30 秒後をスタートとします。(この時、カウントダウンを始め、競技者はスタートまでの 30 秒間に自動ロボットをスタートエリアにセット、また、ベル保管エリア内であれば、ベルの置き方を変えても良い。)
- ②スタート時のロボットは、2 台ともスタートエリア内であればどこからでもスタートできるが、規定寸法内に収まっていなければなりません。
- ③30秒経ってもスタートできる状態にない場合でも競技は自動的に開始されます。しかし、競技者はスタートの条件をクリアするまでスタートすることはできません。

## 5. リトライについて

- ①競技中ロボットが転倒または不調、コートから脱輪、及びコードが絡んで動けなくなった等の場合は「リトライ」と宣言すればロボットを回収し復帰させることができるが競技は中断されません。再スタートは2台ともスタートエリアから行き、ベルは保管エリア内に戻さなければなりません。このときロボットの一部がスタートエリア内であれば良く、サイズもスタートの条件を満たす必要はありません。
- ②競技の中断またはリトライなどで、ロボットを回収するためでも、相手の動作を妨害してはいけません。各ロボットは最初のスタートエリア位置にもどさなければなりません。また、ハンドベルもベル管理エリアに戻さなければなりません。修理・調整が必要な場合はコートの外で作業を行います。

## 6. 勝敗

- ①自動ロボットが自コートの三箇所（鬼門・ライト・点灯）を通過し、自動ロボットから手動ロボットにベルを移動させる。手動ロボットがベルを搭載したままベル管理エリアに相手より早く入ると勝ちとなります。（ベルが管理エリアに完全入ること）
- ②両者ベル管理エリアにたどりつかなかった場合は、鬼門のライトの点灯した数の多いほうが勝ちとなります。点灯数が同点の場合はジャンケンで決定する。

## 7. 反則

○次の場合は反則とし、審判が競技者に伝える。

- ・競技中、操縦エリアから外に踏み出した場合。（ライン上は良い）
- ・ロボットを使わず、他の方法でベル等を動かした場合。
- ・競技者がロボットやベルに触れたり、制御用のコードを引っ張ってロボットを動かしたりした場合。
- ・競技者がコート上面に触れた、又は操縦エリアから踏み出した場合。
- ・ロボットが相手のロボットの動作を妨害した場合。
- ・その他、この規則書で禁止されている行為を行った場合。

## 8. 失格

○次の場合は失格となります。

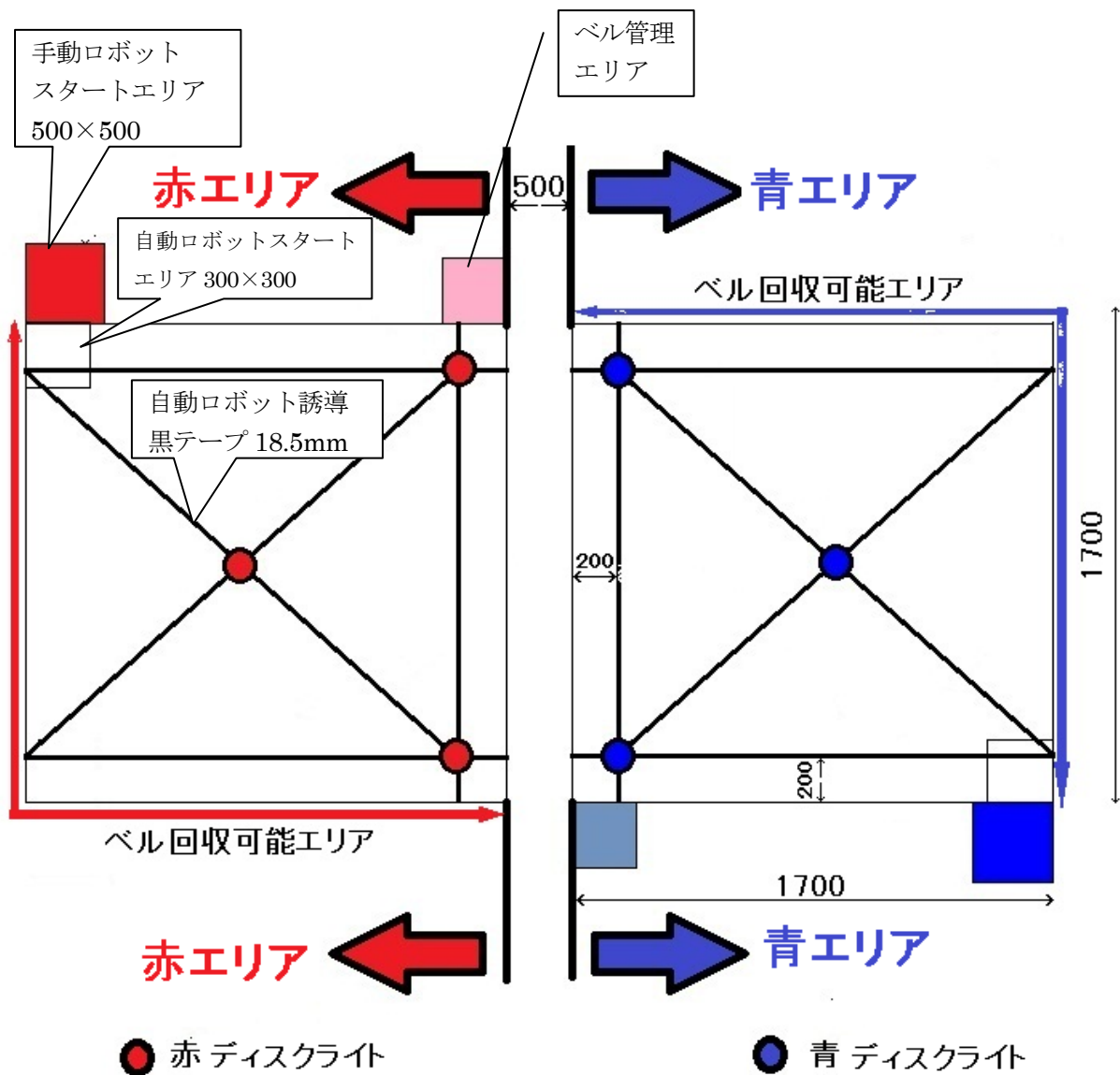
- ・1試合中に2回反則を行った場合。
- ・反則を行ったときに審判の警告に従わず、その反則行為を続けた場合。
- ・リモコン等を使って自動ロボットをコントロールした場合。
- ・その他、審判が重大な違反行為と判断した場合。

## 9. ロボット

- ①手動ロボット（リモートコントローラ）式と自動ロボット（マイコン）式の2台を使用します。
- ②ロボットのサイズはコントローラおよび接続ケーブルを除き、スタート時に手動ロボットは500mm×500mm×高さ制限なし、自動ロボットは300mm×300mm×高さ制限なしの枠に収まらなければなりません。重量については特に制限はありません。
- ③スタート後は自動・手動ロボットとも前後左右に自由に展開しても可能です。ただし、ロボットは複数に分離したりするロボットは失格となります。
- ④各ロボットの動力用、制御用に使用する電源は特に規定ありません。
- ⑤補助的にゴム・ばね等の使用は認められます。
- ⑥ハンドベルの保持については粘着材を使ったり著しく傷つけたりするような方法は禁止です。
- ⑦コートなどの資材を汚す、又は傷つけるような構造は禁止です。

# きのくにロボットフェスティバル2015 きのくに高校生ロボットコンテスト

⑧事前に手動ロボットを何らかの方法で、無線でコントロールする場合は、参加申し込み時にそのことについて具体的に報告をお願いします。



ハンディベル