

第14回かわさきロボット競技大会

バトルロボットトーナメント試合規則の解釈

赤字部分が今回（070814）の修正箇所です

	項目	解釈
1	脚、アームの本数について	制限はありません。
2	脚での攻撃について	脚での攻撃も認めます。
3	脚構造の定義について	<ul style="list-style-type: none"> 脚移動機構とは足先端が地面に対して歩幅を創ることを意味し、それはリンク機構を使った揺動運動（往復角運動）であることと規定します。 またそれは、車輪および無限軌道（クローラー方式の駆動機構など）、それに類似した移動機構を除く移動機構とします。
4	脚等の伸縮、構造について	<ul style="list-style-type: none"> 規定の大きさに納まり、上記の定義を満たすロボットであれば機構は自由です。また、脚による移動であれば、胴体を引きずるものでも可能です。 ただし試合開始前に脚等が伸びて規定以上の大きさになった場合は失格となります。（試合開始時に、スタート台にセットした時点では、規定の大きさに納まっていること。審判員が試合開始を通告した後はロボットに手を触れることはできないため、ラジコン・制御等で脚等が伸縮を行うものとします。） 脚の伸縮等、補助的な動作に必要な装置の使用も認めます。
5	滑り止めの類について	脚裏にリング上を傷つける針状・スパイク・ヤスリ等の滑り止め類及び汚す部品等を使用することは認めません。
6	車輪の使用について	<ul style="list-style-type: none"> 移動用（車輪自らが回転するもの）は認めません。 ただし、補助としてバランスを取るための滑車等、自重を支えるのみで、駆動力をもたないもの、もしくは、移動方向を変えるものは認めます。
7	アームの位置について	アームの付け根がリング上面から20センチメートルであるか、もしくは、アームの付け根から先端までの一点がリング上面から20センチメートルを通過すること。
8	アーム機構について	<ul style="list-style-type: none"> アーム機構及び駆動方法に制限はありません。したがって空気圧の使用も認めます。 ただし、ポンペ等は内蔵するものとします。
9	アームの定義について	相手を攻撃できる構造とし、ヒゲ状及びただ単に振り回すものは認めません。
10	ネットの使用について	<ul style="list-style-type: none"> ネットの使用は認めません。 その他、頻繁に機体に絡まるなど、試合進行に支障をきたす機構の物は、外すよう指示する場合があります。
11	電磁石の使用について	<ul style="list-style-type: none"> 電磁石の使用は認めます。 ただし、頻繁に吸着するなど、試合進行に支障を来す場合は、外すよう指示する場合があります。
12	勝敗の定義について	<ul style="list-style-type: none"> 相手を倒すか、場外部に押し出すと一本を与えます。 自ら場外部に触れた場合も相手に一本を与えます。 攻撃により相手が攻撃を与えた側の機体の上に完全に乗り上がった場合は、リング上と同様に引っ張り返るまたは横転した状態であれば、一本を与えます。但し、上に乗り上がった機体の脚部分が下の機体の上部に完全に接地しており、走行できる状態であれば審判は試合を流します。

13	妨害・防御について	<ul style="list-style-type: none"> ・相手がセンサ等を搭載していた場合を想定した防御機能は認めます。 ・故意に壊す機構等は認めません。 ・故意ではなく相手を損傷させた場合は、試合を続行します。
14	・大会規定モータについて	<ul style="list-style-type: none"> ・脚構造に使用するモータについては大会規定の下記のモータを使用すること。 ☆ マブチモータ製 RS380PHモータ ☆ ジョンソン社製 380モータ(HC383) ・モータの数は制限ありません。 ・モータの改造は禁止です。 ・モータ自体を改造しなければギヤーヘッドの取り付けは可能
15	大会規定送受信機について	<ul style="list-style-type: none"> ・提供部品(大会規定送受信機)の改造は禁止です。 ・マイコン等を内蔵しての脚及びアームの自動制御は認めません。 ・受信機から先のサーボシステムは自由です。
16	質量3, 500グラムについて	ロボットの質量は、バッテリー、ポンベ等を全て積載した状態のもので3, 500グラム以内であることをいいます。
17	電源について	<ul style="list-style-type: none"> ・内蔵タイプのものであれば、種類・個数は問いません。 ・アームと駆動系の電源を共通にしてもかまいません。 ・外部からの有線による電力供給は認めません。 ・試合中のバッテリー交換は認めません。
18	修理について	<ul style="list-style-type: none"> ・機体全部の交換は認めません。 ・元の構造を変えることは認めません。
19	リングについて	<ul style="list-style-type: none"> ・リングの床面は、硬質ゴム黒色マット(厚さ3mm程度)を使用し、白色線は、硬質ゴム黒色マットに白色塗装。 ・リング内に丘陵を設けます。(材質は硬質ゴム) ・リングの床面と丘陵設置面には若干の段差があります。 ・リングの側面は場内とする。 ・区画線内に高さ2. 2センチメートルで、断面が半楕円形のエッジバンクを設ける。
20	スタート台について	<ul style="list-style-type: none"> ・ロボットのスタート姿勢は計測時の姿勢とします ・リングへの入場とはスタート台から機体の最後尾が越えた時点とします。 ・入場前のロボットの展開は許可します。 ・試合開始後30秒以内にリングに入場できなければ失格とします。(自ら落下した場合も失格となります)
20-2	スタート台への設置準備の計測について	<ul style="list-style-type: none"> ・試合者双方が審判より素子(クリスタル)を受け取り、機体に装着後、審判の「スタート準備計測開始」の合図から60秒以内に設置準備を完了させること。 ・試合後の再スタート(修理・取り直し)の際は再計測なし。 ・決勝トーナメントではラウンドごとに計測を行う。その際、ラウンド後の計測前に機体の修理が必要かどうかを審判が確認を行う。60秒の計測が始まったら修理ができないので注意。
21	攻撃について	<ul style="list-style-type: none"> ・相手への攻撃はリングへ入場した後に開始できます。 ・相手ロボットがリングに入場する前の攻撃を許可します。 ・自らのロボットが入場する前に相手の攻撃を受けた場合に限り、入場するための押しや攻撃を許可します。 ・但し、その攻撃により相手を倒したり場外に押し出しても無効とし、前条の場合は取り直しとします。 ・取り直しが繰り返され時間切れになり、両者判定する際の有効なポイント(攻撃)がなかった場合は、入場できたロボットに判定により一本を与えます。 ・両者入場前の入場進路妨害は禁止とし、進路妨害があった場合はその時点で両者取り直しとします。

22	提出書類の変更について	<ul style="list-style-type: none"> 書類審査は申込書類により判断しますので、誤解や疑義が生じることが無いように、ロボットを設計、製作し申込書類を提出してください。 大幅な変更以外は再提出する必要はありません。ただし、アームにオプションパーツをつける等大幅な変更があった場合には、出場するロボットの構造概略図等(写真等含む)を大会前に再提出していただきます。
23	その他	試合規則の精神を尊重し、製作・参加してください。違反した場合は、失格となることがあります。

B 予選会規則の解釈

	項目	解釈
1	対象物への攻撃について	<ul style="list-style-type: none"> 対象物へはアームを用いて攻撃すること。 アームが対象物へ接触できない機構の場合、アーム機構を有する面から攻撃を与えることとする。アーム機構が無い横面、後部面からの攻撃は無効とする。
2	ゴールの判定について	<ul style="list-style-type: none"> ゴールは機体の大きさ、形状に関らずロボットの機体の最後尾がゴールラインを超えた時点を記録とします。 ゴールの際にロボットがスタート台を越え落下し、ロボットの最後尾がリング内に残っていた場合はゴールが認められません。