

1. 競技概要

2台同時に、黒色のラインに沿ってロボットを走行させ、先にゴールしたロボットが勝利するトーナメント方式の競技。

また、各地区大会（東京、大阪、福岡）において優勝したロボットは、決勝大会（11月下旬～12月上旬開催。4台でのトーナメント方式）への参加資格が与えられる。

2. 参加資格

不問、ただし中学生以下は保護者同伴のこと

3. ロボットレギュレーション

- 1) CPU ボード「VS WRC」シリーズを使用していること
- 2) ロボットは水平に置いた(走行が可能な)状態で直径220mm の円筒に収まること
- 3) ロボットの高さには、制限はない
高さの制限を外しました。
- 4) モータを使用する場合はマブチFA-130 モータを使用すること
- 5) 何らかのセンサを内蔵し、自律的にコースを走行可能であること
- 6) いかなる種類のリモートコントロールも使用してはならない

4. コース

1) コースは床面もしくは机などの上に置かれた**ブラダンPD-994**（最大3m x 3m）に構成され、**ブラダン PD-994** の上にコースライン（黒色の絶縁ビニールテープ(幅19mm 前後)）を引く。

ブラダンのつなぎ目はテープなどで接合します。

ブラダン上は平面度がでない場合があります。

- 2) 隣接するコースライン同士は、互いに400mm 以上離して配置される。
- 3) コースラインは、交わる箇所（交点）が1箇所以上は存在する。ただし、交点の2つのラインは、互いに直行し、交点の前後100mmは必ず直線とする。
交点において、進行方向とは異なるライン上を進んでしまった（つまりは90度左折または右折した）場合は、コースアウトとみなされ、失格となる。
- 4) カーブの最小R（半径）は、400mmを限度とする。
- 5) 長さ100mm 程度のスタートライン(青色絶縁テープ)とゴールライン(赤色絶縁テープ)が一箇所ずつ、コースラインに垂直に配置される。
- 6) コースは競技開始まで公開しない。
- 7) コースは、各大会（東京、大阪、福岡など）ごとに異なる可能性があるものとする。
- 8) コースの角は、必ず90度以上とする（鋭角は存在しない）。

5. 競技について

5-1 勝敗

1) 原則ルール

原則として、先にゴールしたロボットが勝者となる。

2) 競技の中止

以下の場合、該当するロボットは、競技を中止する。

- ・ ロボットが、もう一台のロボットに接触した場合
- ・ ロボットが動作を開始した後に、参加者がロボットに触れた場合
- ・ ロボットがコースラインに対してオフラインになった場合
- ・ ロボットが現在地以外のコースラインに触れた場合
- ・ ロボットが20 秒以上不動であった場合
- ・ 参加者から中止の要請があった場合
- ・ その他、審判が必要と判断した場合

3) 競技の再スタート

2 台とも競技が中止になった場合、競技制限時間の3 分以内であれば、2 台揃って再スタートを可能とする。

再スタート時のプログラム修正、ハードの改造・修正等は不可とする。

また、スタート後に3 分を超えた場合は、その競技を有効とみなし、競技が終了するまで続けるものとする。

4) 競技終了時点での勝敗

制限時間の3 分が経過し、2 台のロボットともに完走していない場合、最終競技において、スタートから計測して、より遠くまで到達したロボットを勝者とする。

5) ロボット同士の接触について

接触が考えられるケースは以下の2 パターン

- 1) コースの交点での接触 接触した交点において、スタート地点からより遠くまで走行している（スタート地点からより遠い）ロボットを勝者とする。
- 2) コースの交点以外での接触（コースアウト時の接触） コースアウトをした側のロボットを敗者とし、衝突された側のロボットを勝者とする。

上記以外のケースについては、審判による判断に従う。

5-2. ロボットのオンライン・オフラインについて

1) ロボットを真上から見て、ロボットとラインが重なっている場合、ロボットはラインに対してオンラインである、とする。

2) ロボットを真上から見て、ロボットとラインが重なっていない場合、ロボットはラインに対してオフラインである、とする。

5-3. 計測

- 1) タイムは、参考タイムとして計測（計測タイムは、勝敗には影響しない）
- 2) タイムの計測は競技開始の合図と共に開始される。
- 3) 開始の合図があるまで、ロボットは(進行方向に向かってスタートラインより後ろ側)スタートラインに対してオンライン、且つスタートラインから進行方向に飛び出さない状態で待機することとする。
- 4) 参加者は開始の合図の後、ロボットをスタートさせるために一度だけ、ロボットに触れることが出来る。
- 5) ロボットはコースラインに対しオンラインのまま進行し、ゴールラインとオンラインになるまでの時間を計測する。