

Senmon Gakko Robot Competition 2016

第25回

全国専門学校ロボット競技会

自律型ロボット対戦競技 [ハードウェア部門]

「 Push Out & Insert 」

競技要項

一般社団法人全国専門学校情報教育協会

イベント委員会

自律型ロボット対戦競技 [ハードウェア部門]

《Push Out & Insert》

各種機械部品・電子部品やラジコンパーツなどを用いて自作したロボットにプログラムを組み込んで競技を行います。

《予選》

1台のロボットで競技を行います。ロボットは競技場に置かれた6個のブロックを、場外へ押し出し、押し出したブロックの数または時間を競います。ロボットのスピードと、ブロック、白線を検出するセンサの精度などが要求されます。

《決勝トーナメント》

予選上位8台のロボットによるトーナメント形式です。決勝専用競技場で2台のロボットが、ブロックと相手ロボットを押し出し、又は中央エリアの穴（中央部にLED電球を設置）に押し入れ、それぞれのポイントで競います。制御性能に加え、機構の工夫とパワーが要求されます。

■競技要項

1. ロボットの規格

- (1) 大きさ：300mm×400mm×高さ400mmの枠内に入ること。
- (2) 重量：制限はありません。
- (3) 電源：ロボット本体に内蔵した密封型電池であること。ただし、リチウムポリマー電池は発火の危険性が高いため、使用禁止とします。また、他の電池の使用においても、電池の出力側短絡が容易に起こらないような配置、配線であり、モータの拘束に対して十分に安全な方策が講じられていること。
- (4) ロボット本体にスタート、及び停止のスイッチを持っていること。
ロボット本体のスイッチに加えて、リモコンによるスタート、及び停止の機能を追加しても良いが、2チャンネル以上の機能を持ち（相手ロボットとの混信を防ぐため）、コントローラはスタート直後は指定の場所に置き、以降は審判の指示に従うこと。
- (5) コースおよびブロックを傷つけるおそれのある機構を持たないこと。
- (6) 校名、ロボット名をロボットの適当な位置に表示すること。
- (7) スタート後はロボットの変形、部分的可動は認めるが、*分離は禁止とする。

*分離について

本体（移動用の駆動部分を有するもの）から離れた物が、本体の移動や変形に対して全く連動しない場合、また、本体と分かれた物の距離によって全く連動しないことが起こる場合は、分離とします。紐やチェーンなど機械的拘束力のないもので繋がっている場合、弛んだ状態のとき本体の動きに全く連動しないため、分離となります。

なお、本体から外れることを想定していない部品が、走行中の振動や衝撃が原因で本体から脱落した場合は、分離とはなりません。

- (8) ロボットのセンサに対する競技場内のスポットライト等の外乱光は、極力影響の無いように競技台を設置しますが、競技場天井の照明、屋外からの外乱光については、各ロボットにて対策を講じるようお願いします。

2. 競技場概要

(1) 予選

2.2m×3.2mの長方形の平面で、高さは20cm、外周の4面に45度のスロープが付き、競技場はベニヤ製で、競技面は「つや消し黒」の塗料で、スロープおよび競技面スロープ前の幅10cmの部分は「白色」で塗装されています。

また、競技場の周囲には、幅1.5mの“キープアウト（立入禁止）ゾーン”を設け、競技スタート時および審判の合図または指示があった時以外は立入禁止とします。

図1 予選競技場イメージ図（スタート時）

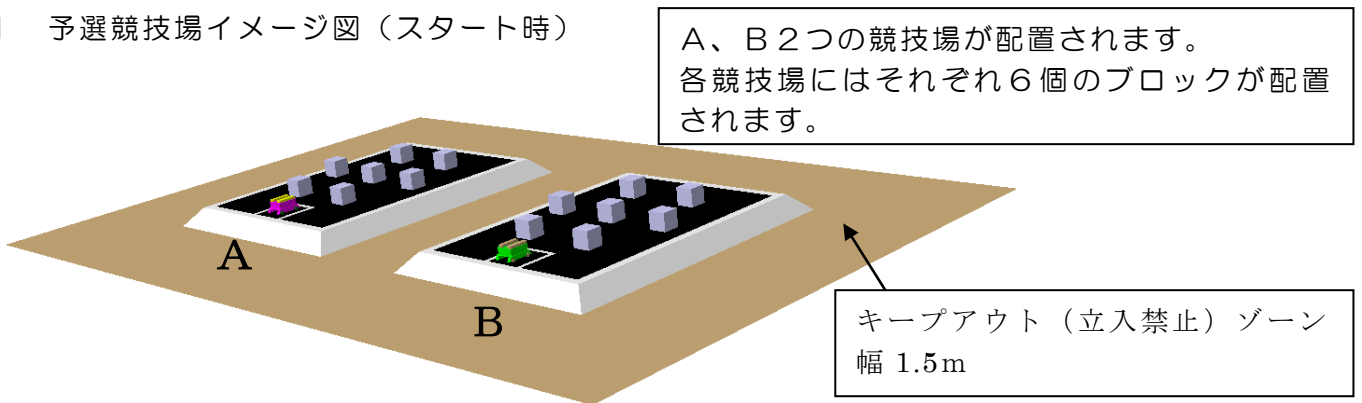
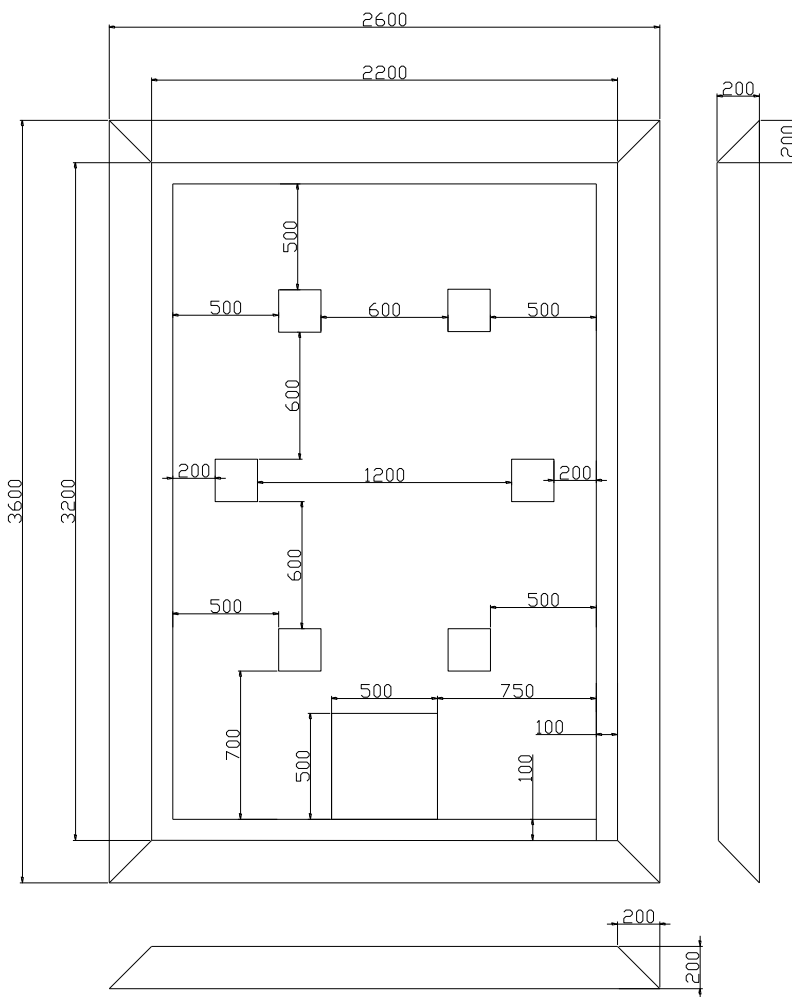


図2 予選競技場 平面図



* 製作上などの理由で、若干寸法が変わる場合があります。

* 競技面に段差（1mm以下）が生ずる場合があります。

(2) 決勝

2つの予選競技場をもとに、図3に示すように、中央部に直径1200mmの穴をもった中央エリアが連結されています。(配置および寸法は図4の平面図に記載)

また、競技場の周囲には、幅1.5mの“キープアウト(立入禁止)ゾーン”を設け、競技スタート時および審判の合図または指示があった時以外は立入禁止とします。

なお、中央エリアの穴、及び周辺の床にはクッション材を敷きます。

図3 決勝競技場イメージ図(スタート時)

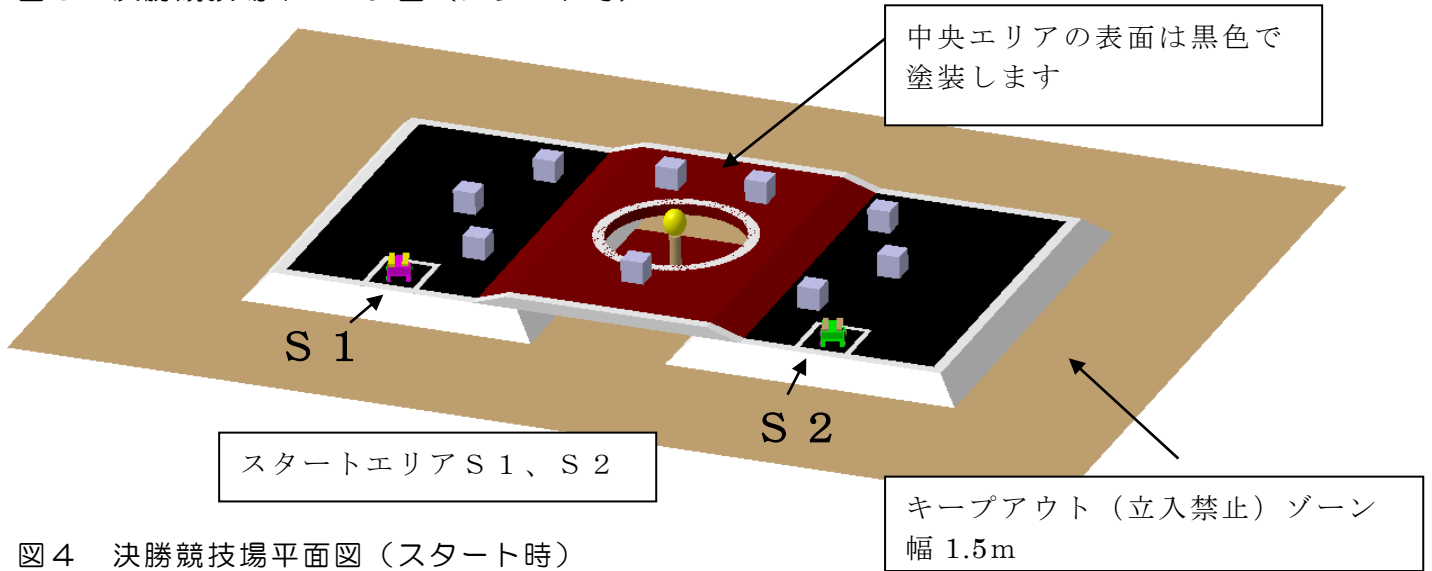
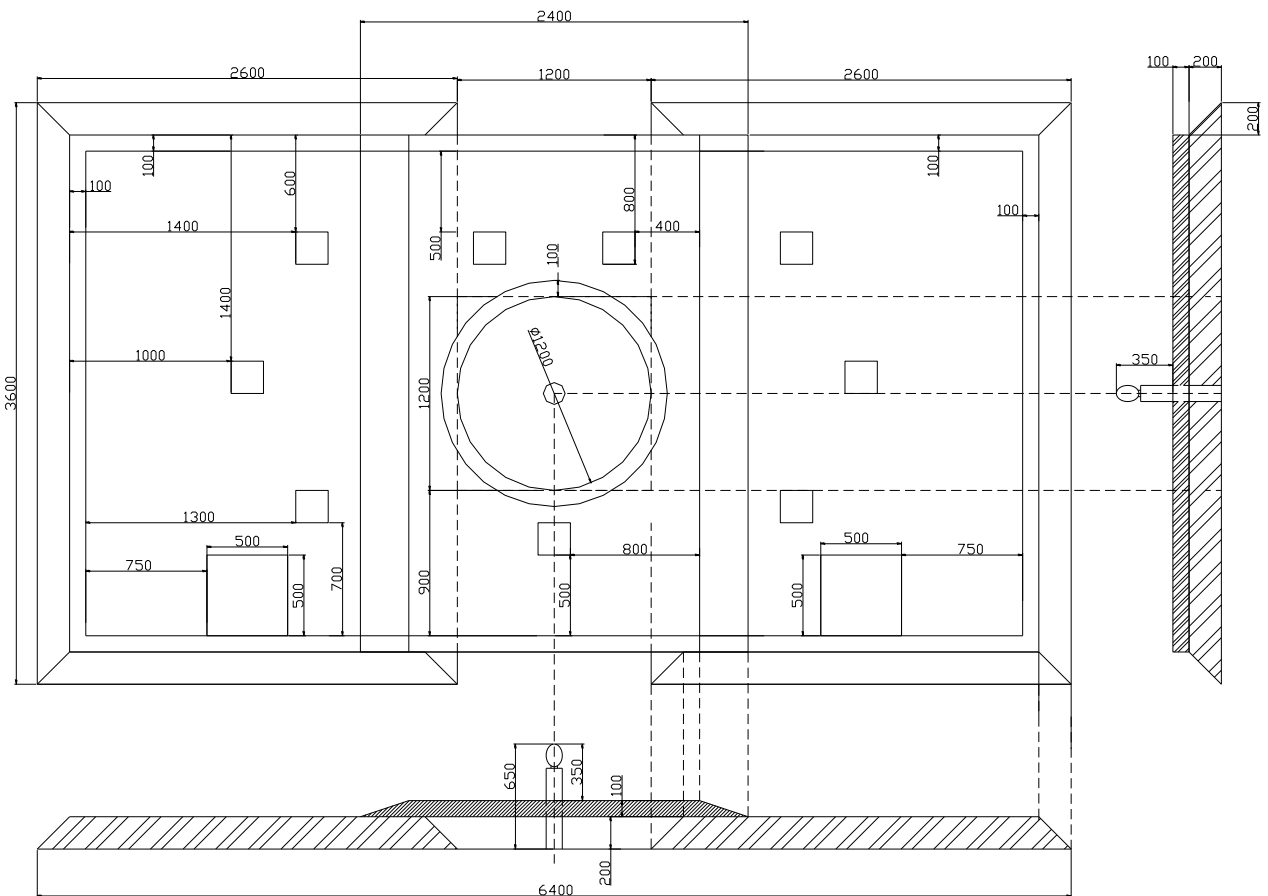


図4 決勝競技場平面図(スタート時)



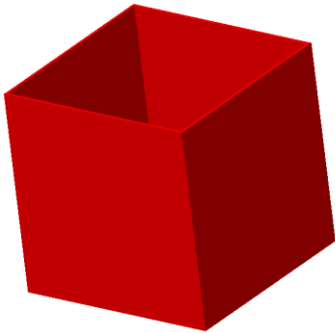
* 製作上などの理由で、若干寸法が変わる場合があります。

* 競技面に段差(1mm以下)が生ずる場合があります。

(3) ブロックについて

ブロックは、縦、横、高さがそれぞれ約 200mm の 6 面体で、
重さは 2kg 以下です (図5 参照)。

図5 ブロックイメージ



側面は、赤または青の塩化ビニール板が張り付けられています

(4) 決勝用 LED 装置

図6 (イメージ図)

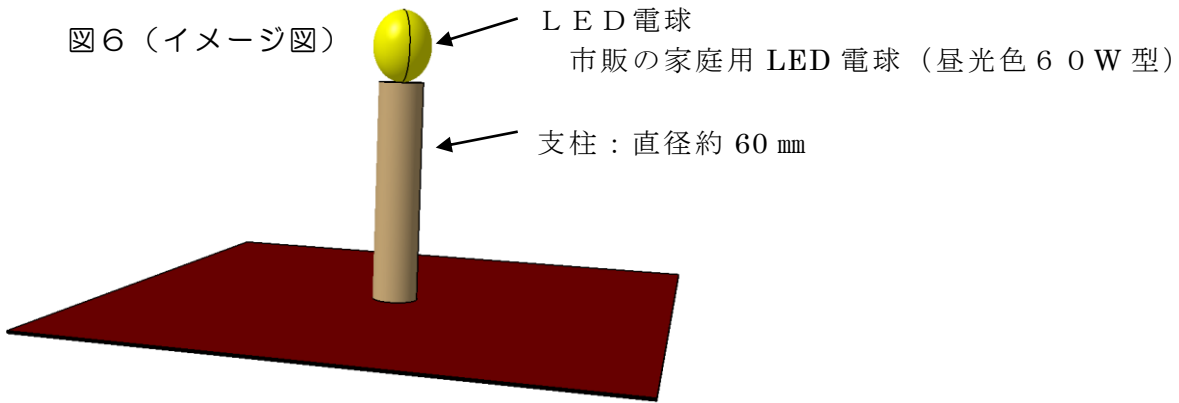
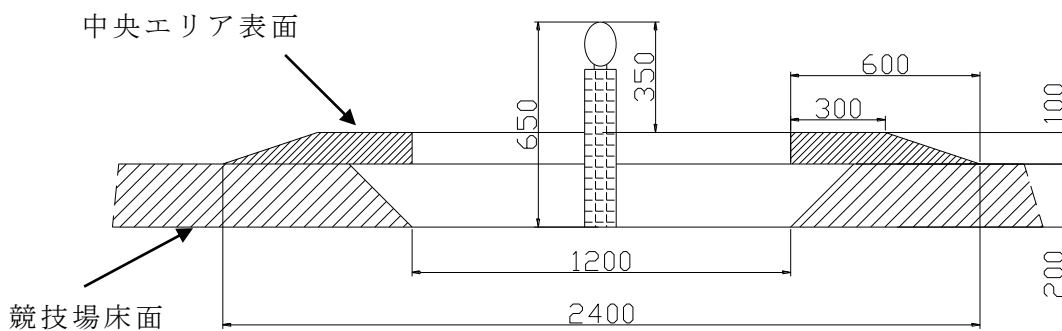


図7 (中央エリア断面図)



(5) 競技場の塗装

塗料は市販性の水性塗料 (関西ペイントのアレスアーチ) を使用します。

競技面 : アーチブラック (つや消し)

競技場縁 (白線)・スロープ : アーチホワイト

3. 競技方法

3-1 予選【競技時間 1 分】

参加ロボットはエントリー順をもとに、スタート順序が決めます。競技場には図 2 に示す位置に、ブロック 6 個が配置されています。

ロボットは競技時間内により多くのブロックを競技場へ押し出し、押し出すことにより加算されるポイントを競います。

すべてのロボットが A、B の競技場で各 1 回、計 2 回の競技を行い、2 回の合計ポイント（6 個すべてのブロックを押し出した場合はその時間）で上位 8 台のロボットを決定し、決勝トーナメントに進みます。

- (1) 競技は、A、B の競技場にて同時に行います。
- (2) 競技者は 500mm×500mm のスタートエリアの内側にロボットを置きます。スタートエリア内であれば向きは自由です。ただし、上空であってもスタートエリアの外側にロボットの一部が出てはいけません。
- (3) スタートの合図でスタートスイッチを操作します。同時に計時が開始されます。ロボットがスタートエリアから出た後は、競技者はキープアウトゾーン（幅 1.5m）の外側で待機し、リモコンを使用する場合はコントローラを指定の場所に速やかに置き、審判の合図、また指示があるまでロボット、コンとローラに触れることはできません。ただし、ロボットが競技場外に落ちた場合は、速やかにロボットを停止させてください。
- (4) 競技場外にブロックを押し出すと 1 個につき、1 ポイントが与えられます。
- (5) 競技時間 1 分が経過した時点のポイントが記録されます。
- (6) 競技時間内に 6 個のブロックすべてが競技場外に押し出された場合は、その時点の時間が計測され、競技は終了します。
また、ポイントを取ったあと競技時間 1 分以内にロボットが競技場から場外に出た場合、競技は終了しポイントは残ります。
- (7) 2 回の合計ポイントが同じ場合の順位は、次のように決定します。
 - ① 2 回ともすべてのブロックを押し出したロボットどうしは、2 回のうちの最短時間（ベストタイム）を比較し、ベストタイムの速いロボットを上位とします（次頁の表 A と B）。ベストタイムが同じ場合は、もう一方の時間を比較し、速いロボットを上位とします。もう一方の時間も同じ場合は、決定戦を行います。
 - ② 1 回だけすべてのブロックを押し出して同点のロボットどうしは、押し出した時間の速いロボットを上位とします（C と D）。
押し出した時間が同じ場合は、決定戦を行います。
 - ③ ①および②以外で同点のロボットどうしは、2 回のうちで多く押し出したブロックの数を比較し、多いロボットを上位とします（G と H）。
 - ④ ①～③で決まらない場合、当該ロボットどうしで決定戦を行います（E と F）。

⑤ 決定戦の詳細は別途定めます。 9位以降は同順位とし、決定戦は行いません(I と J)。
予選順位の決定例

ロボット	1回目		2回目		合計ポイント	ベストタイム	順位
	押し出した数	時間	押し出した数	時間			
A	6個	45秒	6個	40秒	12点	40秒	1
B	6個	53秒	6個	55秒	12点	53秒	2
C	6個	35秒	5個	(60秒)	11点	35秒	3
D	5個	(60秒)	6個	40秒	11点	40秒	4
E	5個	(60秒)	5個	(60秒)	10点	—	決定戦
F	5個	(60秒)	5個	(60秒)	10点	—	決定戦
G	3個	(60秒)	5個	(60秒)	8点	—	7
H	4個	(60秒)	4個	(60秒)	8点	—	8
I	3個	(60秒)	4個	(60秒)	7点	—	9
J	4個	(60秒)	3個	(60秒)	7点	—	9

(8) 場外へ押出されたブロックは、競技終了まで取り除きません。

(9) ブロックを場外に押出す(ポイントとなる)とは、競技場外のスロープまたは床面にブロックの一部が触れた場合とします。

(10) ロボットが場外に落ちるとは、ロボットの一部が床に触れたときです。ロボットが床面に接触することなくスロープから競技場へ復帰した場合は、競技を続行します。

3-2 決勝トーナメント【競技時間2分】

予選での上位8台が次頁図8のトーナメントにより対戦します。(1回戦が同じ学校どうしの対戦になっても調整はしません)。

競技場には図3のように段差のある中央エリアにLED電球と、ブロック9個が配置されています。2台のロボットで対戦し、競技時間内に多くのブロックと相手ロボットを場外へ押出し、又は中央エリア押し入れます。

すべて1回勝負で、ポイントの多いロボットが勝ちとなります。

(1) 競技者は500mm×500mmのスタートエリアの内側にロボットを置きます。スタートエリア内であれば、向きは自由です。ただし、上空であってもスタートエリアの外側にロボットの一部が出てはいけません。

(2) スタートエリアは図8のトーナメントに記された場所(S1またはS2)となります。

(3) スタートの合図でスタートスイッチを操作します。

ロボットがスタートエリアから出た後は、競技者は競技場からはなれた位置で待機し、リモコンを使用する場合は、コントローラを指定の場所に速やかに置き、審判の合図、又は指示があるまでロボット、コントローラに触れることはできません。ただし、ロボットが競技場外、又は中央エリアの穴に落ちた場合は、速やかにロボットを停止させてください。

- (4) 競技が終了した時点で、次のように各ロボットにポイントが与えられます。
- ブロックを場外に押出したロボット：1つのブロックに対し2ポイント
 - ブロックを中央エリアの穴に押し入れたロボット：1つのブロックに対し4ポイント
 - 2台のロボットでブロックを場外に押出した場合：1つのブロックに対し1ポイント
 - 2台のロボットでブロックを中央エリアの穴に押し入れた場合：1つのブロックに対し2ポイント（いずれのロボットが押し出し、又は押し入れたか判明しない場合を含みます）
 - 相手のロボットを押し出し、又は押し入れたロボット：7ポイント
（相手のロボットが自ら場外、又は中央エリアの穴に落ちた場合は含みません）
 - ロボットが場外、又は中央エリアの穴に落ちた場合（自ら落ちた場合も含みます）は、合計ポイントから3ポイント減点されます。
- (5) 次の場合、競技は終了します。
- 競技時間が経過したとき。
 - 競技時間内で、競技場内にロボットが1台のみとなった（ブロック及び相手のロボットが競技場内に存在しない）時。
 - 競技時間内で、競技場内にロボットが1台も存在しなくなった時。
 - 競技時間内でロボットの動作が膠着し、これ以上新たな展開が望めないと審判が判断した時。
- (6) 決勝トーナメントの決勝戦を除く全ての試合で、同点の場合は予選順位の高い方を優勢勝ちとします。
- (7) 決勝戦で同点の場合は、優勝決定戦を1回行います。それでも勝敗が決まらない場合は、予選順位の高い方を優勢勝ちとします。
- (8) 場外へ押出されたブロック、及び中央エリアの穴に押し入れられたブロックは競技終了まで取り除きません。
- (9) ブロックを場外に押出す（ポイントとなる）とは、競技場外のスロープまたは床面にブロックの一部が触れた場合です。
- (10) ロボットが場外に落ちるとは、壁を乗り越えた場合を含み、ロボットの一部分が床に触れたときです。ロボットが床面に接触することなくスロープから競技場へ復帰した場合は、競技を続行します。

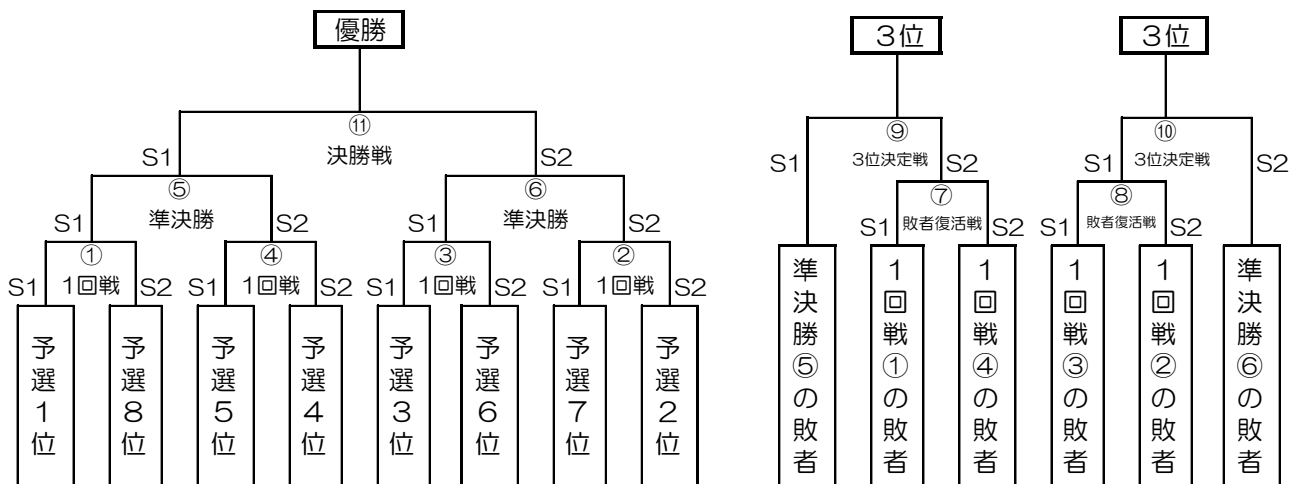


図8 決勝トーナメント

4. 備考

競技のフィールド、ルール等に変更する可能性がありますので、必ず最新版の競技要項を確認してください。最新情報は全国専門学校ロボット競技会のホームページを参照ください。

<http://www.invite.gr.jp/news/robo/index.html>

以上