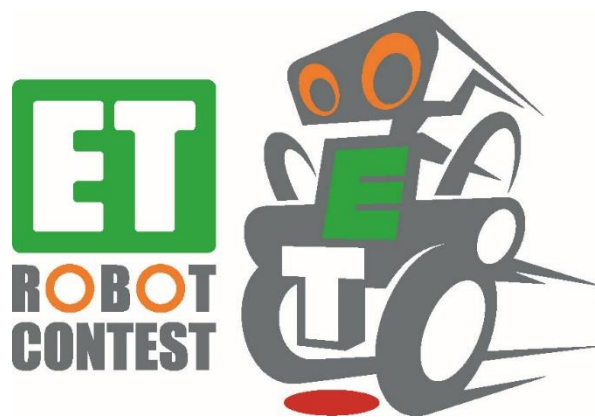


ETロボコン2016実施説明会

ETロボコン2016 競技内容



競技内容

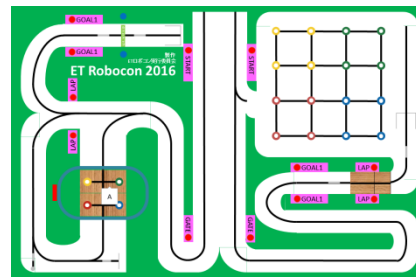
デベロッパー部門

プライマリー

走行体



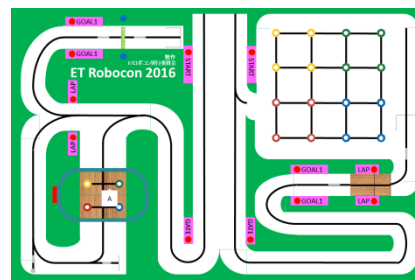
コース



- ベーシック
- 難所 少

難易度は2015年同様

アドバンス

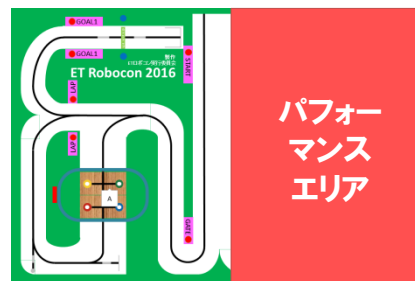


- 制御技術
- 情報理論
- カラーセンサ活用

制御+ゲーム

イノベーター部門

指定なし



パフォーマンス
エリア

- 助走なし
- テーマあり

自由

走行体

プライマリー・クラス用



EV3Way-ET

アドバンスト・クラス用

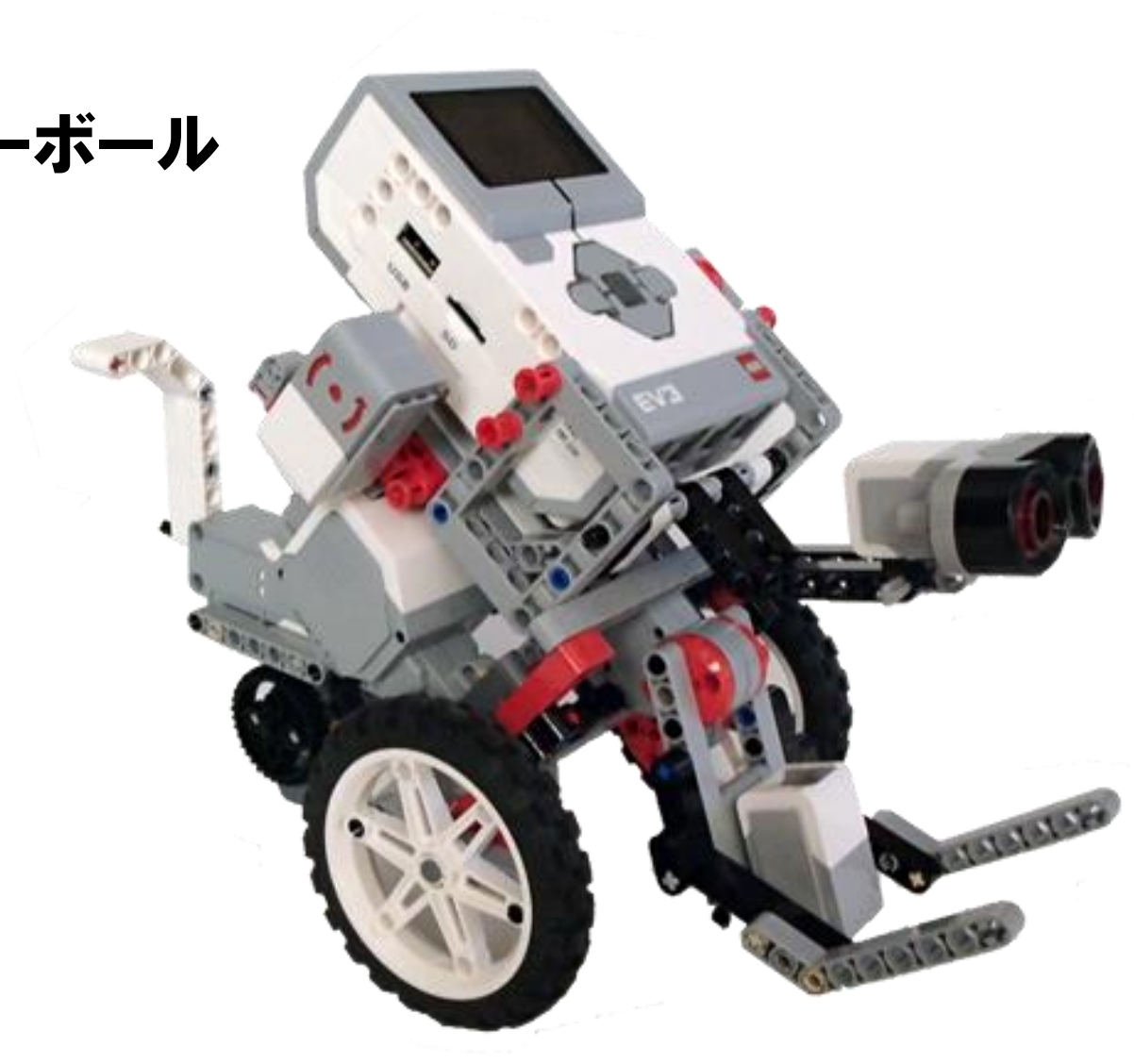


HackEV

New

新走行体 HackEV（ハッケブイ）

- **移動**
 - 2輪駆動、フリーボール
- **作業**
 - 上下する腕
 - 回転する尻尾
- **センサー**
 - 超音波
 - カラー
 - ジャイロ
 - タッチ



利用可能な開発環境 （対応準備中のものも含む）

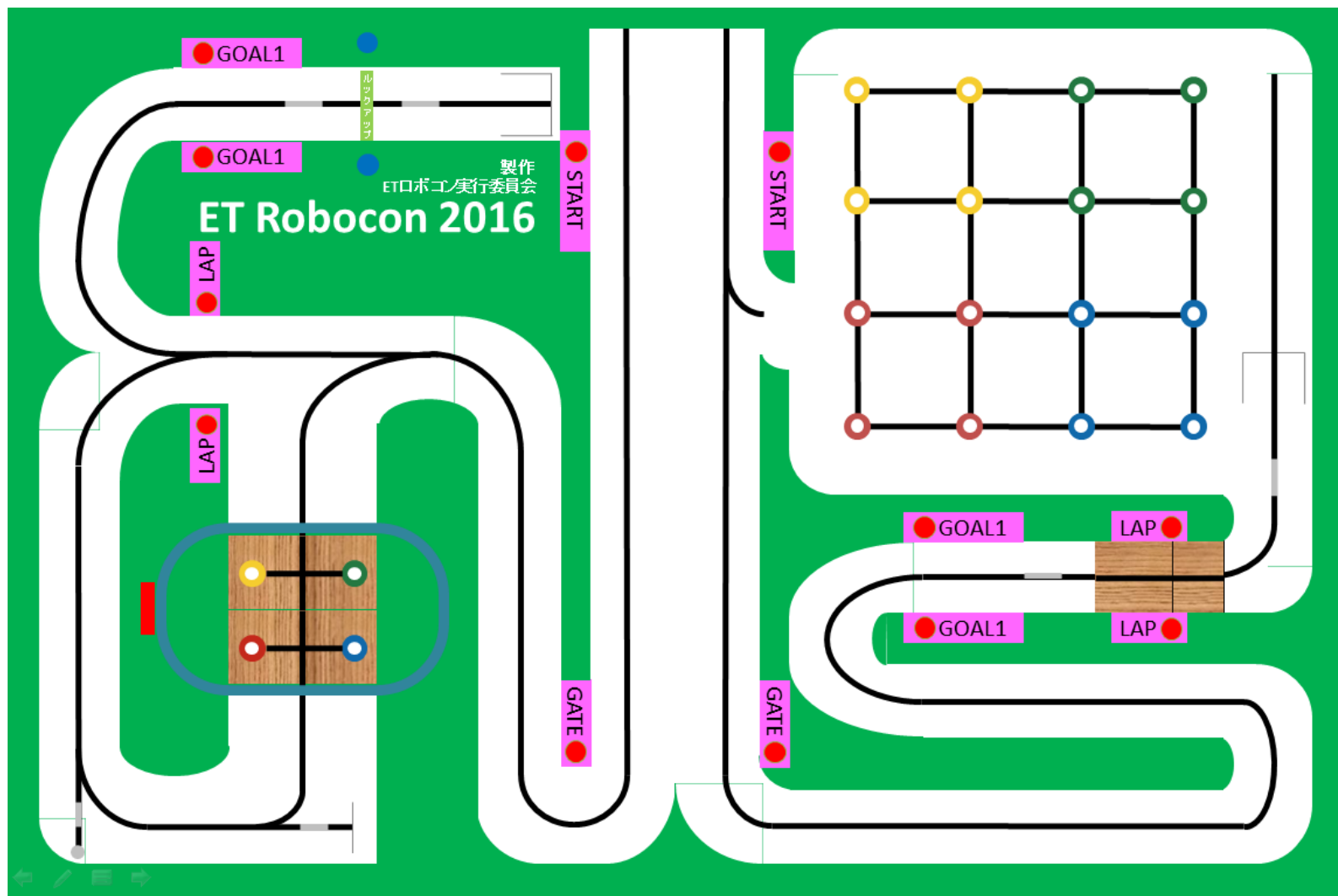
※最新の対応状況は下記サイトにて提供します。

ETロボコン EV3サポートサイト <http://etrobocon.github.io/etroboEV3/>

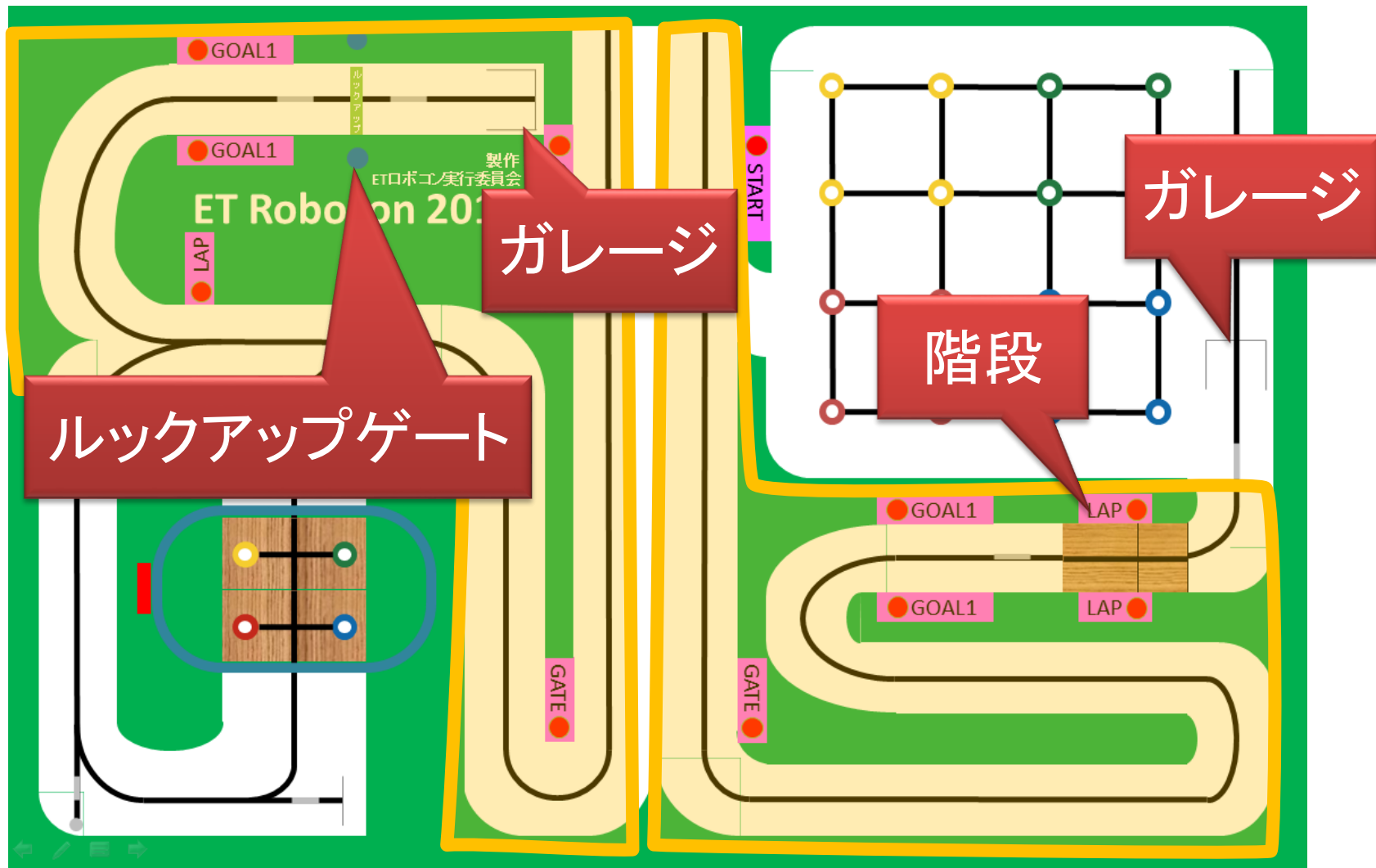
名称	OS種別	開発言語
TOPPERS/EV3RT	TOPPERS リアルタイム	C/C++
mruby on EV3RT + TECS		mruby
leJOS EV3	Linux	Java
MonoBrick		C#
ev3dev		Python他

技術教育は、TOPPERS/EV3RT(C++)を用いて行われます。

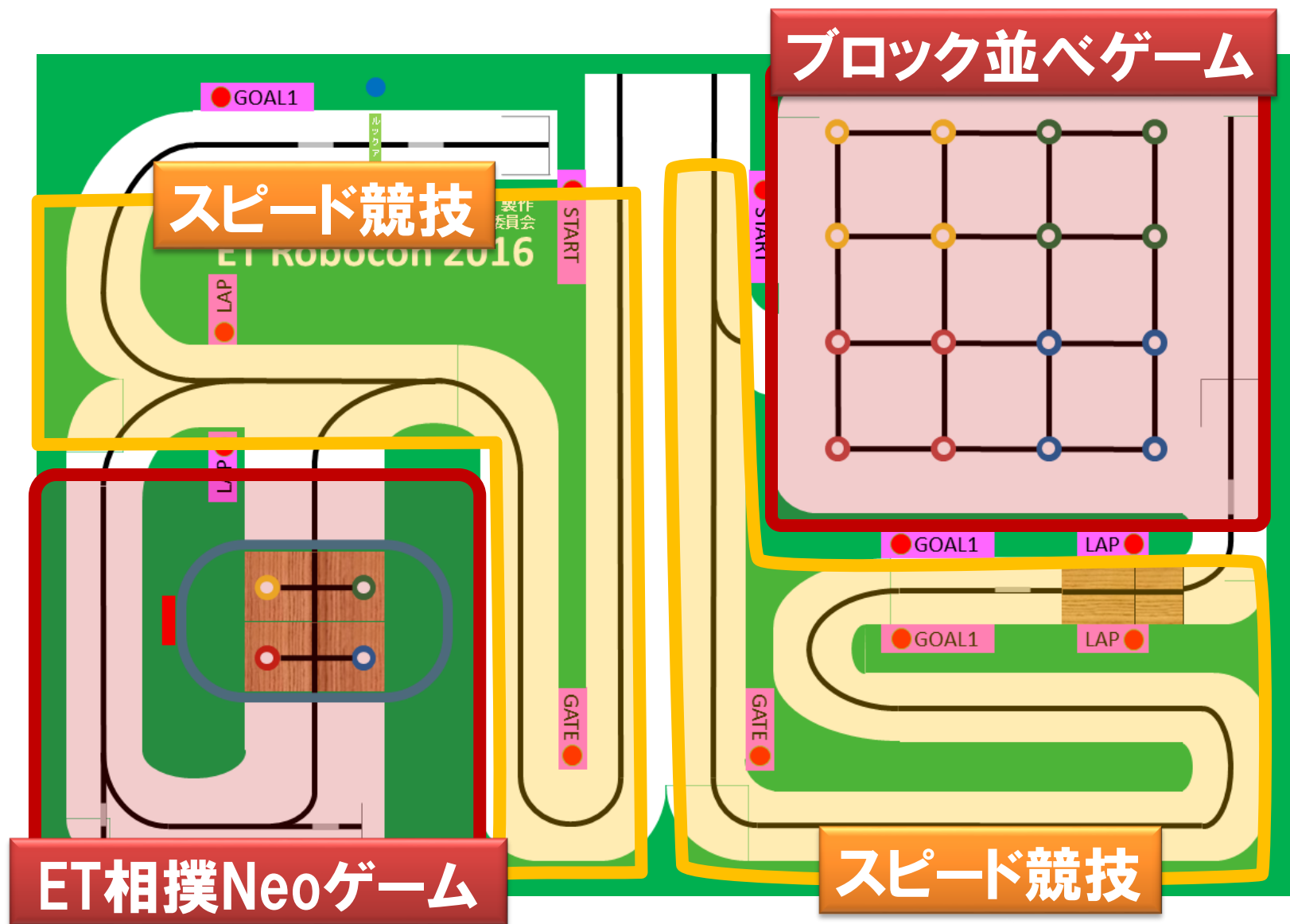
競技コース



デベロッパー部門 プライマリー・クラス



デベロッパー部門 アドバンスト・クラス

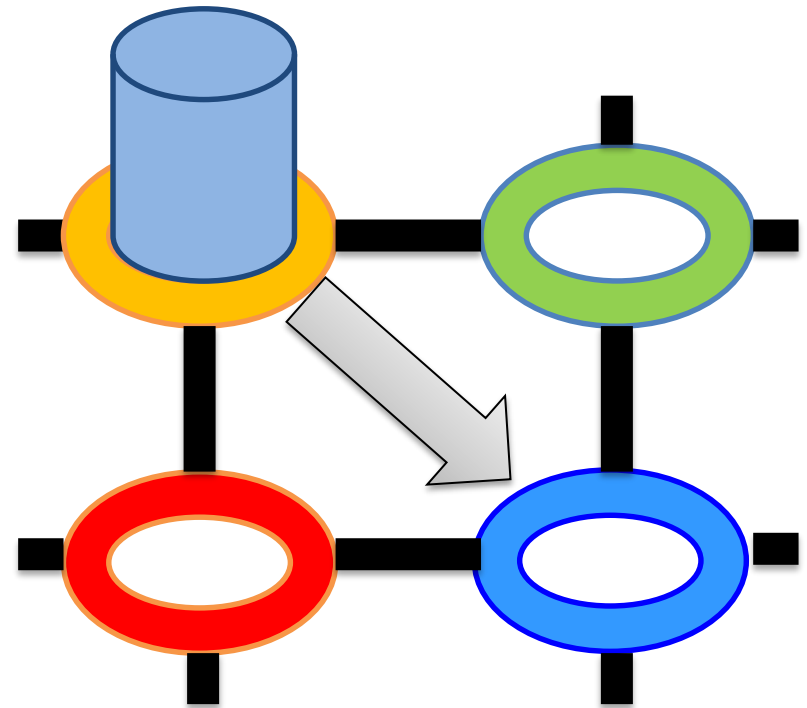


2つのゲーム

ET相撲Neo



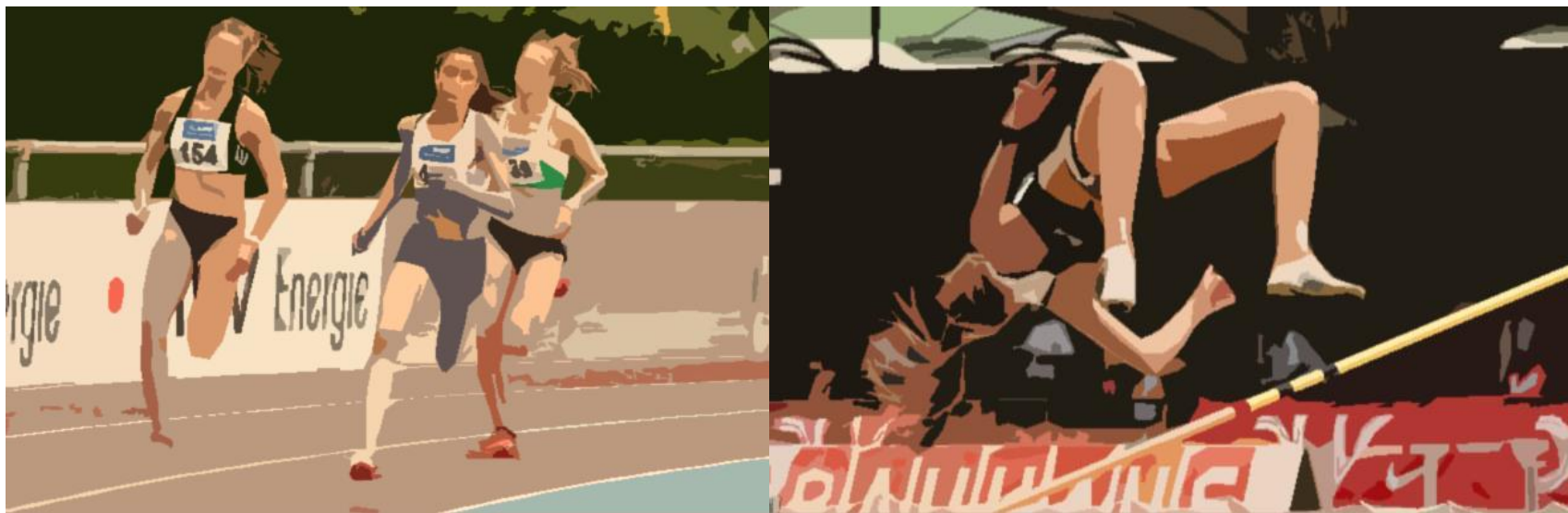
ブロック並べ



同じ色の場所へ

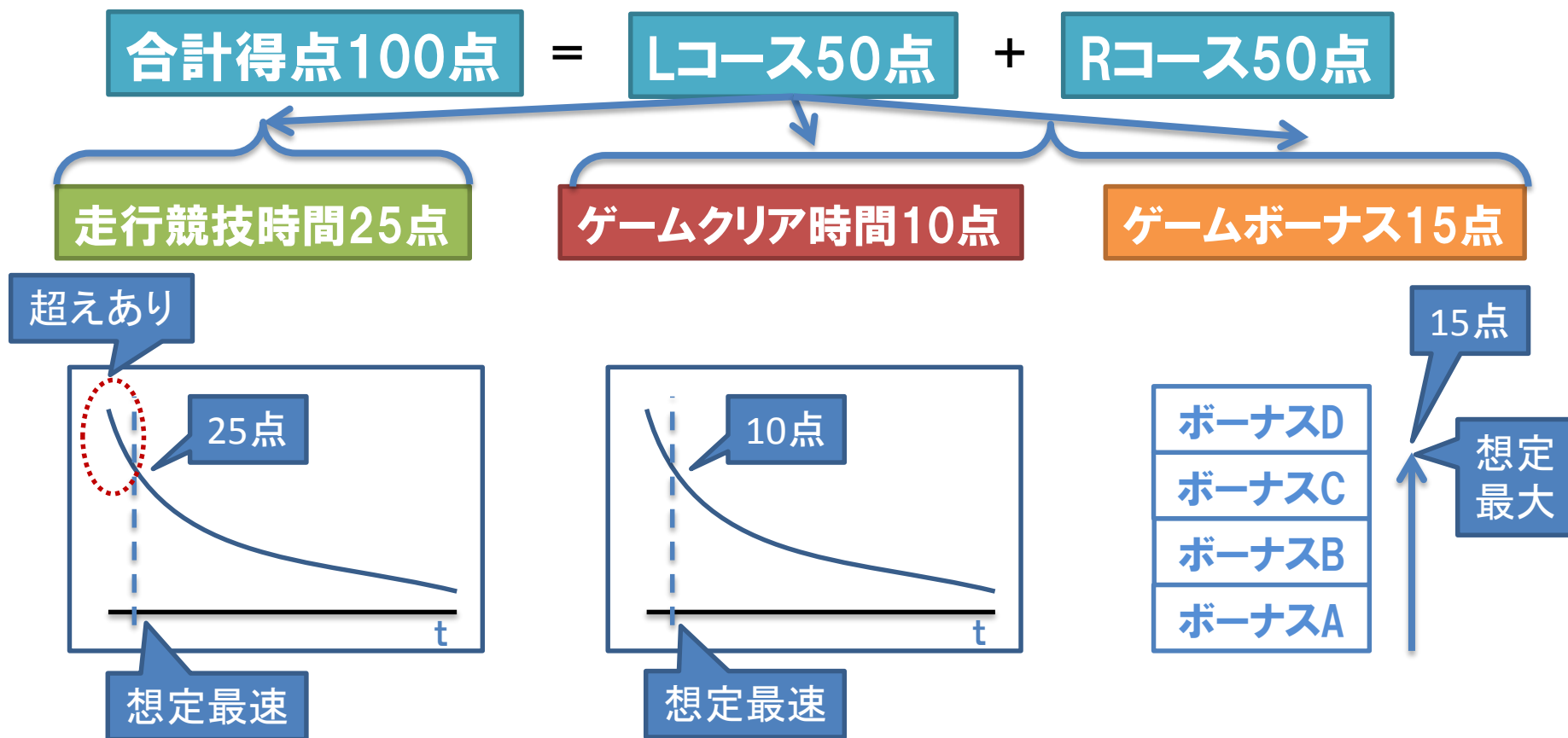
ETロボコン スプリントポイント方式

- デベロッパー部門アドバンストクラスの走行競技の採点方法を大きく改め、新方式を導入します
- これは、走行競技において物理限界に近づくほど指数関数的に困難さが向上する実世界を反映し、陸上競技の混成競技得点計算などを参考に作成したオリジナル方式です
- この新しい方式が、従来以上に参加チームの皆様の切磋琢磨を呼び、競技の面白さを引き出すことを期待しています



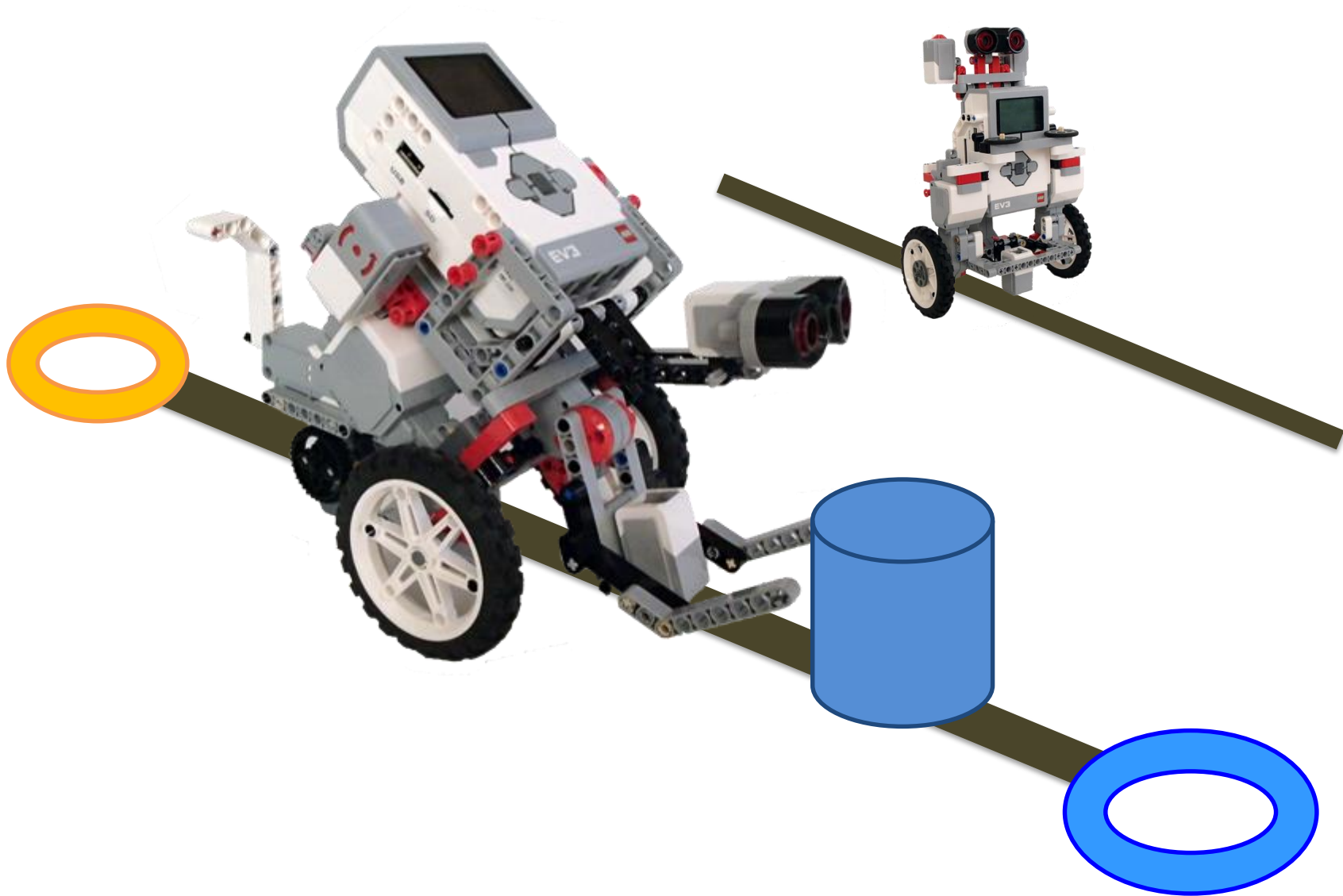
ETロボコン スプリントポイント方式の詳細

- 1ターンあたり、制御：情報の重み＝25:25＝50点
- LR合計で100点になるよう調整し、それを超えることもある



※ポイント配分は例です

デモンストレーション



ETロボコン2016実施説明会

ETロボコン2016 競技内容

