

## パートD: パルクール

パルクールTCの目標は、ロボットが1つのプラットフォームに上り、その上に留まり、地面に落ちずに下りることである。最低高さは、ロボットの身長 $\frac{1}{5}$ 以上でなければならない。5cmの倍数でなければならない。ロボットは手足でプラットフォームに触れることができるが、それ以外の部分は触れてはいけない。プラットフォームは約60 x 60 cmの面積を持つことになります。

### ランのセットアップ

ランの初期セットアップは以下の通りです。

1. ロボットは、技術的挑戦を行うチームが選択した高さのプラットフォームの前に置かれる。
2. レフリーがラン開始のホイッスルを吹く。
3. チームは、ラン開始時にボタンを押すことでロボットを手動でスタートさせることができる。ただし、レフリーが笛を吹いた後、ロボットに触れてはならない。
4. レフリーが笛を吹くと、クロノメーターがスタートする。

### ランの評価

ランが終了するとクロノメーターは停止します。ランの終了の原因と考えられる結果は以下の通りである。

失敗:

- ロボットがプラットフォームに上がれない。
- ロボットがプラットフォームに上がれずに落下した。
- ロボットが手足でない体の一部でプラットフォームに接触した。

部分成功:

- 両足が辺(プラットフォーム上部)に触れ、プラットフォームを上昇させることができる。しかし、降りることができずに落ちてしまう。
- 両足が糸に触れている状態(プラットフォームの上)で、ロボットがプラットフォームを上ることができる。この時、落下防止のため、ハンドラーがロボットに触れる。

成功:

- ロボットが落下することなく、プラットフォームを上り下りし、5秒間動かずにいる。

### トライアルとランキング

連続したベスト2の結果で順位を決定する。2回以上連続して成功した場合、トライアルは成功したとみなされる。2回以上連続して成功または部分的に成功した場合は、部分成功として扱う。各チームは以下の基準で順位付けを行い、ベストバッチを作成する。

1. 成功したトライアルで達成できた最大高さを、ロボットの身長で割ったもの。

2. 部分的に成功した場合の最大高さを、ロボットの身長で割ったもの。ロボットの身長で割ったもの。
3. 成功した試行の平均時間
4. 部分的に成功した試行の平均時間。