

【2.長距離走ルール】

1. ミッション

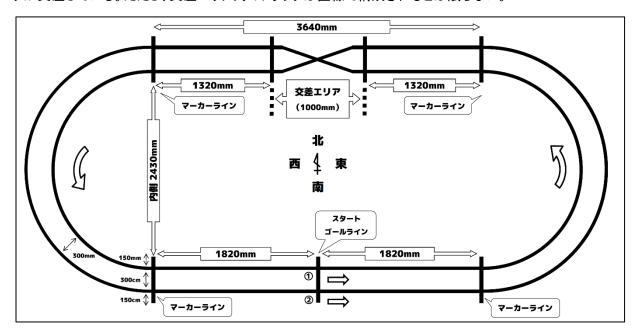
ロボットはトラックをライントレースして、できるだけ早くゴールラインまで移動する。

2. フィールド

下図(概略図)のようなゲームフィールド(トラック)で競技を行う。このフィールドは、ベニア板に模造紙を貼ったものを 12 枚並べて、その上に幅約 19mm の黒いビニールテープを貼って作製される。(詳しいゲームフィールドの図および製作方法は本冊子の最下部を参照すること。) また、下図のように、東西南北が定められている。(ただしこれはフィールドを設置するときの実際の方角とは関係ない。)

トラックは 30cm の間隔で2本ならんでおり、その間には「中央線」が引かれている。最も内側トラックは直径 2430mm の半円の円周と 3640mm の直線を組み合わせた形をしている。半円部分と直線部分の境目には「マーカーライン」とよばれる黒線が、トラックに対して垂直な方向に引かれている。マーカーラインの長さは 60cm で、2本のトラックの外側に 20cm ずつ出ているものとする。

スタート・ゴールラインは南側の直線の中央に引かれている。北側のトラックは 1320mm、1000mm、1320mm ごとにマーカーラインが引かれており、真ん中の 1000mm の区間(交差エリア)内では2つのトラックが交差している。ただし、交差エリア内のトラックは直線で構成されるとは限らない。



3. ルール

- ロボットのサイズは、25cm×25cm×25cm以内とする。
 ただし、ロボットのケーブルは含まない。)
- ② ロボットは、交差エリア以外のライン上のすべてをトレースで進まなくてはならない。(ロボットのタイヤが ラインをまたいでいるか、ラインを踏んでいる状態を維持すること。またこの競技に限って、<u>真上からみて</u>ロボットの少なくとも一部が中央線より相手側のフィールドに侵入しない状態を維持すること。)
- ③ ロボットはスタート後、左回り(反時計回り)でトラックをトレースする。

4. 競技の進行

- ・ 2本のトラックを使って、2チーム同時に競技を行う。最初、2機のロボットのうちハンディ係数 (⇒「順位の決定について」参照) が大きいロボットをトラック① (内側) からスタートさせる。ハンディ係数が同じ場合は抽選でランダムに決定する。
- 競技開始時、ロボットはスタートラインを東側に超えてはならない。
- チームの代表者はスタートの合図とともに、プログラムをスタートさせる。
- ・ 交差エリアでロボットが衝突して破損した場合は失格となる。回避行動をとるようにプログラムしておくことが望ましい。また、お互いのロボットが絡まって、接触したまま 10 秒以上動かない状態が続いた場合、お互いのロボットは失格となる。

(失格となった場合、その回のタイムは記録されない。)

・ ロボットがトラックを2周して、ロボットの全体ゴールラインを東側に超えた時点でゴールとする。 (交差エリアでは、内側のトラックを走るロボットと外側のロボットが入れ替わる。)

【順位の決定について】

・ 以下の表ように、ロボットの種類とロボットに使用されているマイコン(インテリジェントブロック)に応じて、「ハンディ係数」を設定する。

RCX	NXT	EV3	フリーロボット
1.0	1.7	2.0	2.2

- ・ スタートからゴールまでの時間(秒)に、上表のロボットに応じたハンディ係数をかけたもの(小数点第2 位以下を四捨五入)をゴールタイムとする。
 - 例) NXT を用いて 24.0 秒でスタートからゴールまで移動した場合。

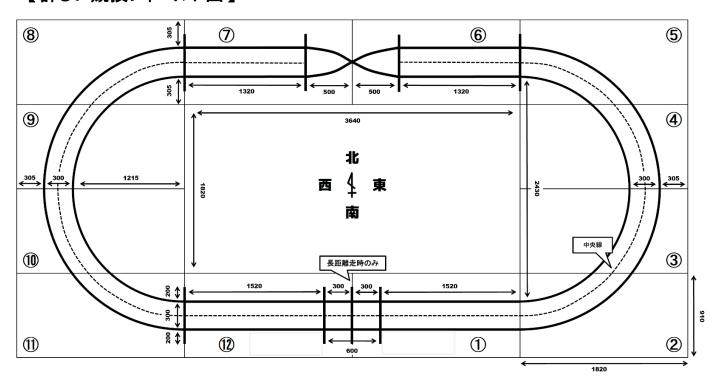
24.0(秒) × 1.7 = 40.8(秒) これがゴールタイムとなる。

・ 再度抽選をして2回競技を行い、結果の良い方がチームの最終的なゴールタイムとなる。このゴールタ イムが最も短かったロボットから順に高い順位となる。

5. その他

- ・【抽選について】同時に競技を行う2チームの組み合わせは抽選よって決定される。 以下のような抽選方法を推奨する: ①中身の見えない箱に、チームの数分の番号が書かれたカード を入れる。②各チームの代表者が順にカードを引いていく。③1と2、3と4、5と6のように、小さい 番号のカードを引いたチームから順に組み合わせを決定していく。(ただし、エントリーしたチームが奇 数の場合、最高の数のカードを引いたチームは1チームだけでの競技となる。)
- 本ルール通りに行われなかったロボットは失格となる。
- その他、詳細な規定は「共通ルール」に従う。
- ・ 本ルールは変更されることがある。最新版が適応されるので、更新をよく確認しておくこと。

【詳しい競技フィールド図】



この図は実際のフィールドとほぼ同じ比率である。