

移動式ロボット

職種規定

2020年度 技能五輪全国大会

職種規定 移動式ロボット

技能五輪全国大会「移動式ロボット」職種では、その競技委員会における決議により、公平で円滑な競技運営が行われることを目的に、本職種における最低限の要求事項を採択している。

なお、この職種規定については、開催年度および競技課題内容、ならびに競技運営方法によっては慎重にかつ柔軟に変更されるものとする。

目次

1.	はじめに	3
1.1.	職種競技の名称	3
1.2.	関連する職務または職業の定義	3
1.3	本文書の位置づけおよび重要性	3
1.4	競技内容の概要	3
1.5	チーム構成	4
1.6	選手の年齢制限	4
2.	競技仕様	5
3.	取り決め事項	8
3.1	競技中の安全対策について	8
3.2	注意事項	9
4.	競技の説明	11
5.	競技に使用するロボット	14
5.1.	ロボットの構成	14
5.2.	ロボットの仕様	15
6.	競技実施概要	19
7.	検査・審査項目	21
7.2.	外観検査	23
7.3.	安全機能検査	24

移動式ロボット 職種規定 2020

7.3.1. 起動時の動作	24
7.3.3. ロボットの動作起動と正常な停止	24
7.3.4. ロボットの動作起動と非常停止	25
7.3.5. ロボットの動作起動とバンパスイッチ反応時	25

1. はじめに

1.1. 職種競技の名称

移動式ロボット

1.2. 関連する職務または職業の定義

移動式ロボットは急成長中のソリューション主体の産業で活躍し、ロボット技術者が担う役割は重要かつ拡大しつつある。移動式ロボットの用途は広く、日常生活、および製造業、農業、航空宇宙、鉱業、医療等の多様な分野で応用されている。

ロボット技術者はオフィス、工場、研究所で働き、設計、保守、研究、新たな応用製品の開発を行って、ロボットの可能性を広げる。この役割は、特定の部門において、具体的なビジネス上の問題に焦点を当てるところから始まる。例えば、製造業では作業を自動化するロボットをつくり出すことで、生産能力を高めることが要求されることがある。移動式ロボットにおいては、人間が立ち入れない、または危険を伴う作業のために設計されることもあるだろう。ロボット技術者は、顧客と話し合いを慎重に突き詰めることが必要で、それが正確な仕様につながる。その後に設計段階が続き、試作品が組み立てられる。次に、ロボットにプログラムが組み込まれ、動作試験が行われて、一貫した高性能を実現する。どのようなロボットでも、ロボット技術者が中心となり、ロボットが何をする必要があるかを考え、いくつかの分野と連携して最適な装置を設計し、組み立てる。この場合、ロボット技術者は、既存の技術を用いて新たな問題のソリューションを生み出している。

ロボット技術者が各用途に適合したロボットを設計し試作できるためには、論理、マイクロプロセッサー、コンピュータ・プログラミング、機械、電気、制御システムに精通していなければならない。日常生活に関わるため、ロボットの能力に関する仕様書も作成しなければならない。そのうえ、ロボット技術者は費用対効果の高い設計、費用と価格の計算、品質管理にも責任を負う。能力の高いロボット技術者の役割に不可欠なのが、作業の組織化と自己管理に関連した幅広い技能である。優れた意思疎通や対人関係能力は、チームがうまく機能する上で特に重要となる。

1.3 本文書の位置づけおよび重要性

本文書は、この職種競技で競うために必要となる規準、そして競技を運営する上での評価指針や方法および手順に関する情報を含む。競技委員、選手及び指導者は、この職種規定について理解しておく必要がある。

1.4 競技内容の概要

選手は、本職種規定で定められたロボットの仕様に従い、移動式ロボットを準備し、事前に公表される競技課題の動作が実現できるように、ロボット本体のハードウェアの仕様を整え、基本的なプログラミング技術を習得することが要求される。大会当日、公表課題をベースとした競技課題が示され、選手は、課題で示された動作・機能を正確に分析し、それを具体的に実現するた

めのハードウェア調整、分解・組付け、技術書類の作成、ソフトウェア設計の技量が試される。

本競技は、2名の選手で構成されるチームで参加する競技であり、課題達成のためのロボットの設計、製作と組み立て、プログラミング・試験および調整、性能の点検と試運転などの作業を高効率で行うための作業計画を策定する必要があり、選手同士のコミュニケーション能力も必要とされる。また、この競技に参加する選手には、モータなどの駆動系、センサなどのハードウェア知識、プログラミング能力、そして何よりも、システム全体を俯瞰できるロジカルな設計力が問われる。

1.5 チーム構成

1チームあたり2名の選手で構成される。

1.6 選手の年齢制限

すべての選手は、全国大会開催年において23歳以下であること。

2. 競技仕様

表1に示す内容は、ワールドスキルズ「Mobile Robotics（移動式ロボット）」職種における職種定義に準ずるものである。これは、本競技の方向性を定める競技仕様を示しており、本競技の選手に必要とされる資質と能力を定義している。

表 1 必要とされる技能と技術

作業組織と管理

- (1) 安全で整理整頓された効率のよい作業環境を整備し、維持する。
- (2) 健康や安全に対する十分な配慮を含め、手がける作業に対して自分で準備する。
- (3) 効率を最大化し、中断を最低限とするように、作業予定を組む。
- (4) ロボット開発者および技術者に対する現行規則・規制を考慮する。
- (5) あらゆる機器や資材を自分で選択し、製造者の取扱説明に従って使用する。
- (6) 環境、機器、材料に適用される安全衛生基準を適用する。
- (7) 適切な状態に作業空間を戻す。
- (8) 幅広く、また専門的にも、チームの成果に貢献する。
- (9) フィードバックとサポートを提供し合う。

コミュニケーションおよび対人技能

- (1) 入手可能なあらゆるフォーマットの文書から、技術データや取扱説明を読み取り、解釈し、抜粋する。
- (2) 問題解決または継続的な専門能力開発のため、研究を活用する。
- (3) 明確性、実効性、効率性を確保するため、口頭、書面、電子的手段により意思疎通する。
- (4) 標準的な範囲の通信技術を活用する。
- (5) 複雑な技術原理や応用を他者と話し合う。
- (6) 専門外の人達に、複雑な技術原理や応用を説明する。
- (7) 直接対面および間接的に、顧客ニーズに対応する。
- (8) 顧客の求めに応じて、情報収集や文書作成を行う。
- (9) 報告書を作成し、発生した問題や質問に対応する。

設計

- (1) 移動式ロボットに求められる性能特性を特定するため、資料または仕様書を分析する。

- (2) 資料または仕様書の不確実な部分を特定し、解決する。
- (3) 移動式ロボットの稼働が求められる環境の特徴を特定する。
- (4) 移動式ロボットの性能を支えるハードウェアの必要事項を特定する。
- (5) 決められたタイムスケール内で機能する物品を製造するための設計書を作成する。
- (6) ベースユニットから独立した遠隔操作システムの設計書を作成する。
- (7) ナビゲーションや方向決めを含め、移動式ロボットのタスクを解決する戦略を策定する。
- (8) 設計上の難題に対する革新的なソリューションを考案する。
- (9) 資材、部品、機器を選定・購入・製造する選択肢を特定し、評価する。
- (10) 経営理念や安全衛生などの必要不可欠な要素に基づいた意思決定を記録する。
- (11) 作業の管理と統制のための文書を作成する。
- (12) 目的、費用、時間に関する所定の制限内で設計段階を完了する。

製作と組み立て

- (1) 移動式ロボットの筐体を製作する。
- (2) 移動式ロボットの構造部と機械部を組み込む。
- (3) 電子制御回路を組み込む。
- (4) 効果的な使用に必要となる全ての部品およびソフトウェアのインストール、セットアップ、および調整を行う。
- (5) 機械、制御回路、センサ回路の取り付け、調整する。
- (6) ロボットの遠隔操作に必要な機器を取り付け、調整する。
- (7) 必要なタスクを掌握するためにセンサを組み込む。

プログラミング、試験および調整

- (1) ソフトウェアを使用して工程や作業を可視化する。
- (2) システムを効果的に制御するために遠隔操作を使用する。
- (3) 課題に対し解決アルゴリズムを検討し、プログラミング作業を行う。
- (4) 位置決めとマッピングを行って、ロボットを動作させる。
- (5) ナビゲーションを実行する。
- (6) センサを所定の場所に取り付け、適宜調整する。
- (7) カメラを所定の場所に取り付け、適宜調整する。
- (8) 過去のプログラム資産について、その中身を理解し、有効に活用する。
- (9) 計算能力の制限を考慮したプログラムを記述する。
- (10) 可読性と最適化のバランスを考慮したプログラムを記述する。
- (11) ロボットの制御を戦略的に計画し、実装する。

- (12) 所定のアプリケーションを実行し、十分に機能するかどうか試す。
- (13) プログラム上の不具合を発見する。
- (14) 使用しているパソコンのメンテナンスをする。

性能の点検と試運転

- (1) 動作基準に照らして移動式ロボットの各部を試験する。
- (2) 動作基準に照らして移動式ロボットの総合的性能を試験する。
- (3) 分析、問題解決、改善を通してシステム各部およびシステム全体の運転を最適化する。
- (4) システムを試運転するための最終試験を行う。
- (5) 正確性、一貫性、コストを含む確立された基準に照らし、設計、製作、組立ての各工程をレビューする。
- (6) 設計段階の全項目が、要求される産業規格を確実に満たすようにする。

3. 取り決め事項

3.1 競技中の安全対策について

競技中の選手及び競技関係者の安全は何事にも優先される。表2に競技中の安全対策に関する決定事項を示す。選手及び競技関係者は必ず守らなければならない。

表2 競技中の安全対策

(1)	作業中、安全に十分留意して、怪我のないように作業すること。競技中に選手が怪我をした場合、そのチームは作業を停止し手当を行う（時間内対応）。
(2)	競技途中であっても、競技委員が不安全であると判断した行為に対しては、協議の上、注意を行う。注意しても改善されない場合は、必要に応じ競技を中断させる場合がある。
(3)	競技中には、ロボットを持ち上げるなどの行為が発生する。常に、落下、負傷などの危険性がある。競技中の選手は、常に安全靴を履くこと（JISのS種以上、JASSのA種以上の物を推奨する）。また、滑り止めのため手袋を着用してもよい。
(4)	ロボットは安全に持ち運べる構造にすること。また、搬送による腰痛を防ぐため、必要に応じて腰痛対策を施すこと。
(5)	選手及び競技委員等は、ワークスペース（アリーナを含む）内を歩いて移動すること。走る、飛び越えるなどの動作は行ってはならない。
(6)	競技中に、車体に対する工作や加工（やすり、のこ、ドリルなど）を行う場合、保護めがねを着用すること。
(7)	競技中に、電子回路に関する、はんだ、回路の修正、配線などの作業を行う場合、保護めがねを着用すること。

3.2 注意事項

表3に競技中の注意事項を示す。選手および競技関係者は必ず守らなければならない。

表 3 競技中の注意事項

(1)	工具等の整理整頓や作業場所の清掃は、常に実施すること。
(2)	選手及び競技委員等はワークスペース（アリーナを含む）内を綺麗な状態に保つよう注意を払う。
(3)	選手の上履きの汚れにより、アリーナ内のロボットが誤認識・誤動作した場合は競技選手の自己責任とする。
(4)	競技中、他のチームとの工具および機器の貸し借りは禁止する。
(5)	他選手の競技を妨害する行為、または迷惑をかける行為をしないこと。 (例：他のチームの偵察や声掛けなどの競技の妨害)
(6)	競技中にワークスペースから離れる場合、競技委員へ理由を告げ許可を受けなければならない。
(7)	質問や緊急事態等の場合は、拳手により競技委員に知らせること。
(8)	競技中、選手はいかなる場合においてもチームの選手以外の者からのアドバイスや助力を受けることはできない。
(9)	競技中にトイレにいく場合は、競技委員、または競技補佐員に申し出ること。なお、所要時間は競技時間に含まれ、同一チームの選手は同時にトイレに行けないこと。
(10)	ワークスペースには、許可を受けた者以外は立ち入ることができない。
(11)	観客は、競技の妨げになるような言動を行ってはならない。
(12)	許可された者以外は、競技エリア内で写真・ビデオ等の撮影、カメラ等の設置を禁止する。

(13)	課題説明を受け、課題資料を受けた選手は、競技開始まで関係者との接触を一切禁止する。
(14)	競技委員、および競技補佐員の指示に従うこと。
(15)	競技で使用される備品・搬送物・アリーナにマーキング（テープ等を貼り付ける行為や傷をつける行為等）を行ってはならない。ただし、主査が認めたものを除く。
(16)	競技中にアリーナ内は競技委員が指示したもの以外は持ち込まない。
(17)	パソコン画面撮影の防止対策は各チームで行ってもよいが、作業エリアの変更は認めない。
(18)	パフォーマンス中はパソコンとロボットの通信は禁止とし、パソコンの画面を閉じる、あるいは操作できない状態にしておく。ただし、主査が認めたものを除く。
(19)	パフォーマンス中にロボットの動作に影響のある行為を行ってはいけない（画像認識を容易にする行為やセンサの反応に影響を与える行為等）。

4. 競技の説明

表4 競技の説明

(1) 場所と競技日程	主催者が指定した場所において、2日間の競技日程で行われる。
(2) 課題の定義	全般的に技能五輪世界大会での技術要求および数値表記基準に準拠し、採点可能なものとする。課題は、競技委員会によって作成される。 参加選手によって作成された成果物は、競技委員によって評価、採点される。
(3) 課題の内容	<ul style="list-style-type: none"> ① メンテナンス作業（機器の分解・組付け）、プログラミング、技術書類の作成を行う。 ② 事前に示される競技課題の内容に基づいた課題で行うが、大会時に部材の変更を含まない範囲で、課題が一部（30%以内）変更される可能性がある。
(4) 課題の評価	<ul style="list-style-type: none"> ① 競技課題は、パフォーマンスで評価される。 ② 課題内容によって評価の優先度や比重が変化する。 ③ 課題によっては、時間制限や時間採点が採用される。
(5) 順位の決定	最終的な総合順位は、全ての競技課題で獲得した得点の合計に基づき決定される。
(6) 競技エリア	<p>競技エリアは、ワークスペース（アリーナを含む）、競技委員会本部、集合エリアで構成される。</p> <ul style="list-style-type: none"> ① ワークスペースは、チーム専用作業スペースとして、課題の作成等（プログラミング、メンテナンス作業（機器の分解・組付け）、ロボットの検査）、各チームの完成課題のパフォーマンスに使用される。 ② 競技に使用する機材等は、ワークスペース内に置くことを基本とする。 ③ アリーナは、約 4000mm×約 2000mm の内寸で、高さ 240 mm (400) 程度の壁が 4 辺に設置される。 ④ 作業用机、椅子が設置され、電源提供用タップが準備される。 ⑤ パソコンを 2 台まで使用してもよい。 ⑥ 競技委員会本部等の設置場所は、競技委員会が任意で設定する。 ⑦ 集合エリアには必要に応じて椅子および説明用の装置（プロジェク

	夕等)が設置され、集合エリアで課題の説明がおこなわれる。
(7) ワークスペースの割り当て	各チームのワークスペースの割り当ては、抽選によって無作為に選手へ割り当てられる。クジ引きは大会時に選手が行う。
(8) 参加チームが準備するもの	<ul style="list-style-type: none"> ① 競技に使用するロボット一式 ② ロボット本体を床面から浮かせて置くことのできる台座 ③ センサ、バッテリなどの予備交換部品 ④ プログラミング用パソコン ⑤ ロボットへプログラムを書き込む装置、ケーブルなど ⑥ USBメモリ(チーム内データ移動用記憶媒体) ⑦ OAタップ(必要に応じて用意) ⑧ ワークスペース内で使用する、動作確認用の機材(ジグや木材など) ⑨ ロボットの分解、組立、調整ができる工具 (一般的な工具を用いる。持ち込み工具の制限はない) ⑩ サンプルプログラム、電子データを含むマニュアル、テキスト、ノート、資料等 ⑪ 筆記用具および文房具など ⑫ 競技委員が別途、指示したもの
(9) 主催者が用意するもの	<ul style="list-style-type: none"> ① ワークスペース(アリーナを含む)の設備 ② 競技委員が別途、指示したもの
(10) 競技エリアに持ち込めないもの	<ul style="list-style-type: none"> ① 「(8)参加チームが準備するもの」以外で、直接競技に関係がないもの(例. スマートフォン、タブレット、デジタルカメラなど) ② 機器持ち込み時、競技委員がチェックを実施する。不具合が確認された場合、競技委員の指示に従ってすみやかに是正しなければならない。 ③ 主査が不適切と判断したもの
(11) 競技中のトラブル対応	<ul style="list-style-type: none"> ① 機器のトラブル <ul style="list-style-type: none"> (a) 競技中に参加チームが持ち込んだ機器、部品で故障等が発生した場合は、基本的に選手の責任で対応すること。 (b) 選手は、機器のトラブルなどで競技の実行が不可能であると判断した場合、競技委員にその旨を報告し、対処についての指示を仰ぐこと。 (c) 上記(b)について競技委員が判断できない場合は<u>競技主査</u>が判断す

	<p>る。</p> <p>(d) 如何なる場合においても時間計測は停止せずその時点（不具合等の発生した時間、復帰した時間）を競技委員等は記録する。 不具合責任の所在は<u>競技主査</u>が判断する。</p> <p>② 選手が負傷した時</p> <p>(a) 競技委員等は、選手が怪我をした場合、競技時間内であっても 2 名とも作業を停止させ手当を行う。但し、他チームの原因で発生した場合は 競技主査の判断で対応する。</p>
(12) ルール違反	全ての競技が終了するまでの間に競技委員よりルール違反（「3. 取り決め事項」に反する行為を含む）が報告された場合は、主査がその事実を確認し、違反内容に応じて注意・得点の剥奪・失格の処分を行う。

5. 競技に使用するロボット

競技で使用するロボットは、2019 年に行われた技能五輪国際大会のルールをもとに仕様を決めた「オリジナルロボット」である。

5.1. ロボットの構成

図 1 に参加可能なロボットの構成（例）を示す。ロボットの仕様は構成図に示す要素ごとに規定される。

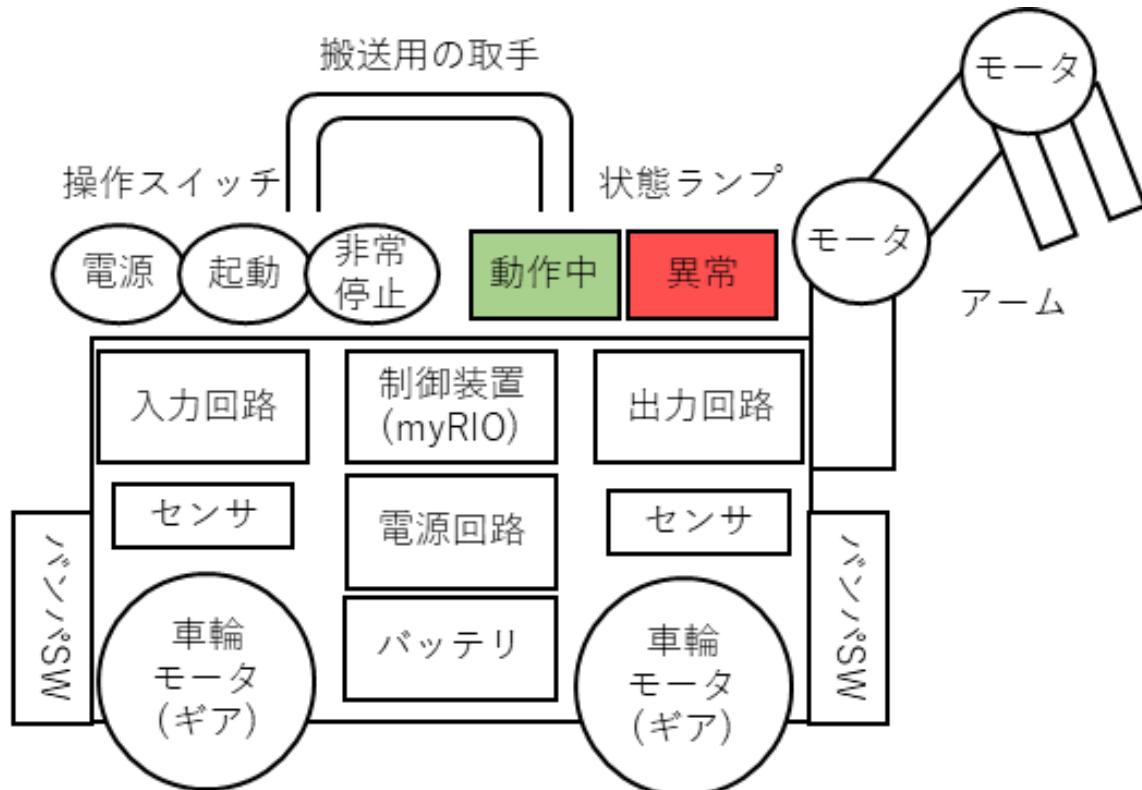
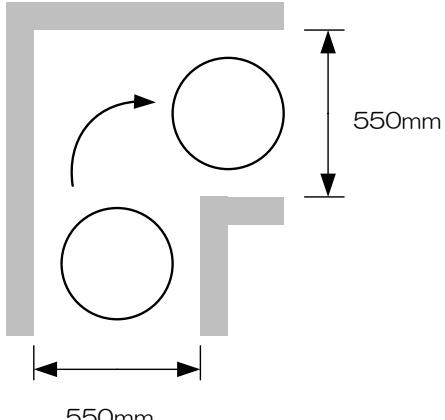


図 1 参加可能なロボットの構成（例）

5.2. ロボットの仕様

表5にオリジナルロボットの仕様を示す。

表5 オリジナルロボットの仕様

(1) ロボットの大きさ	<ul style="list-style-type: none"> ① 機器収納時最大寸法：高さ 550mm×幅 550mm×奥行 550mm以下 ②機器展開時最大寸法：高さ 900mm×幅 900mm×奥行 900mm以下 ③最少 550 mm のクランク状の通路を走行可能なこと 
(2) ロボットの重量	重量 20 kg 以下
(3) ロボットの速度	制限は設けない。ただし、安全に走行できることが条件となる。
(4) 運搬用の取手	ロボットを安全に持ち上げられる場所に、搬送に耐えうる強度を持った専用の取手を取り付けておくこと。
(5) 制御装置	<ul style="list-style-type: none"> ① マスターコントローラには、National Instruments 社製、myRIO を使用すること。 ② 追加の制御装置が必要となる場合は、それらの制御装置はスレーブコントローラとして使用すること。制御装置を追加する場合には、「使用目的、マスターコントローラとの接続図」を記載した書類を提出する。 ③ ロボットに搭載されたコントローラのみで動作する構造とし、パソコンでの処理は不可とする。
(6) プログラム言語	LabVIEW

(7) モータ	DC モータ（サーボモータ含む）のみ使用でき、40W 以下のもので最大7個まで使用可能とする。モータ以外のアクチュエータは使用不可とする。
(8) 車輪	制限はない。 一般的な車輪、オムニホイール、メカナムホイール、クローラなどが使用できる。
(9) センサ	<p>センサは以下で挙げるものののみ搭載してもよい。事前公開の競技課題で型番が指定されたセンサは、それ以外のセンサは使用しないこと。</p> <ul style="list-style-type: none"> ① 測距センサ 物体（壁等）との相対距離を測定するのに使用する。 ② ライン検出センサ 床に貼られたテープ等を検出するのに使用する。 ③ バンパスイッチ ロボットに搭載されているバンパ機能から障害物とロボットの接触を検知するために使用する。 (a) 感圧ゴムセンサ、バンパとメカニカルなスイッチなど、障害物との接触を検出する方法を検討し搭載する。 ④ リミットスイッチ アームの位置決めやストローク極限を検知するために使用する。 ⑤ カメラ 搬送物の色や位置、色による指示、コード状の画像などからの指示を認識するために使用する。 ⑥ ロータリエンコーダ モータもしくはロボットの駆動部に接続されたロータリエンコーダからの信号を用い、ロボットの速度や位置を制御するために使用する。 ⑦ ジャイロセンサ (a) 制限はない。 ⑧ 加速度センサ (a) 制限はない。 ⑨ 方位センサ (a) 制限はない。

	<p>⑩ 電圧計 (a) 制限はない。</p>
(10) 入力回路	入力回路に使用可能な部品の種類は制限を設けない。(距離センサ、バンパスイッチ、ロータリエンコーダなどのセンサからの信号を制御装置に伝達するために必要な回路を、入力回路と称する)
(11) 出力回路	出力回路に使用可能な部品の種類は制限を設けない。(コントラーロからの出力信号をモータなどの機器に伝達するために必要な回路を、出力回路と称する)
(12) バッテリ	<p>① ロボットに搭載する電源は、定格で最大 24 V とする。 ② 充電時に 24 V を超えてよい。 ③ ロボットの転倒、搬送などを考慮したバッテリを選ぶこと。特に、ロボットの空輸時などを考慮してバッテリを選択しておくことが望ましい。</p>
(13) 電源回路	<p>入力電圧の変圧用の回路。 使用機器の数や種類に制限はない。 回路保護のため、適切な位置にヒューズが挿入されていること。</p>
(14) アーム (グリッパ)	<p>① 製品およびトレーのピック＆プレースを行うために使用する。 ② ロボットに取り付けたアームは、ロボットの一部として扱われる。</p>
(15) ライト (照明器具)	カメラを使用した画像認識において、明るさ調整のためライトを使用してもよいが、主査により他チームに影響があると判断された場合は使用不可とする。
(16) 操作スイッチ	<p>ロボットを安全に運用するため、ロボットへの電源投入スイッチ、非常停止スイッチ、プログラムの起動スイッチを搭載する。</p> <p>① 電源スイッチ ロボットシステム起動。電源スイッチ ② 非常停止スイッチ 危険な状態、非常時に操作。動力への電力供給スイッチ •「ラッチング機構」を搭載していること。</p>

	<ul style="list-style-type: none"> ・「ブレーキ接点(NC 接点)」を用いていること。 ・押下されたら駆動部への動力を遮断すること。 <p>③ 起動スイッチ ロボット動作開始スイッチ</p> <p>操作用スイッチは、操作しやすく、目に付きやすい箇所に、堅ろうに取り付けられていること。</p>
(17) ランプ	<p>ロボットを安全に運用するため、ロボットの「異常時」を示す「赤色」、「パフォーマンス動作中」を示す「緑（青）色」の表示灯（ランプ）を搭載する。</p> <p>赤色 : 危険状態、非常時、異常時に点灯 緑（青）色 : ロボットのパフォーマンス動作中に点灯</p> <p>すべてのランプは目に付きやすい箇所に、堅ろうに取り付けられていること。フルカラーの表示灯等でも良い。</p>
(18) その他機械要素 部品	種類や数量に制限はない。
(19) 配線	種類や数量に制限はないが、適切な配線色の使用並びにラベル等で接続先を明示すること。

6. 競技実施概要

競技課題として、基本動作課題、メンテナンス（分解・組付け）課題、プログラミング課題がある。競技を実施する際の概要を以下に示す。

表6 競技実施概要

(1) 課題の説明	<ul style="list-style-type: none"> ① 課題の説明を行う。 ② 説明後、選手は質問することができる。
(2) 課題の作業	<ul style="list-style-type: none"> ① 各課題は時間制限が設けられている。 ② 定められた時間内に終了し、評価を受けなければならない。 ③ プログラミングとロボット動作試験は、各チームのワークスペース（アリーナを含む）で行う。
(3) 競技開始と終了の合図	<ul style="list-style-type: none"> ① 競技の開始は、競技会場内の時計に基づき、競技開始時間になつたら主査、あるいは競技委員が口頭で合図する（会場の状況に応じてホイッスル等を利用することもある）。 ② 競技中断後の再開も口頭による合図で再開する。 ③ 競技終了時も口頭による合図で終了する。
(4) パフォーマンス	<ul style="list-style-type: none"> ① パフォーマンスとは、選手がアリーナ内で行う各課題のロボットの実動作を示し、その内容で評価が行われる。機器の操作等は競技委員等によって指示される。 ② パフォーマンスの回数は課題毎に指示される。 ③ パフォーマンスは、競技主査の合図とともに一斉に行う。 ④ 選手はパフォーマンス準備時間のみ機器調整、プログラム変更ができる。アリーナ内でロボットを走行させてはならない。 ⑤ 制限時間終了時点で、パフォーマンス途中であっても継続することなく、その場で打ち切り、パフォーマンスを終了とする。 ⑥ 時間にパフォーマンス終了したチームは待機する。 ⑦ アリーナでのパフォーマンスは選手によって行われ、競技委員等が採点する。
(5) 採点(課題)	<ul style="list-style-type: none"> ① 採点は、アリーナでのパフォーマンス時に競技委員等によって行われる。 ② 採点は、ロボット等の動作確認を基準に行われる。
(6) パフォーマンス中	以下の場合、やり直しを認める。

のトラブル	<p>① 選手に起因しないトラブル</p> <p>② 通信トラブル（通信トラブルが無いよう、有線でプログラムを書き込むことが望ましい）</p> <p>③ その他（競技主査、競技委員がやり直しと判断した場合）</p>
-------	---

パフォーマンスに対する共通ルール

- ① ロボットの安全機能を満たしていること。
- ② パフォーマンスの開始は起動スイッチにて行う。それ以外の方法でスタートする場合は別途課題で指示される。
- ③ ロボットはアリーナの備品（壁・棚・障害物）に接触してはならない。ロボットの接触判定は、壁への接触（バンパ反応含む）、棚が移動、そのほか備品への影響により行う。ロボットが運搬物を介して備品に接触した場合、備品に影響があると競技委員が判断した場合は接触として扱う。
- ④ 接触した場合にはロボットの安全機能により停止すること。また、接触時にロボットが停止しない場合、直ちに走行を中断する。接触により障害物などが動いた場合には、ロボット停止後、選手は障害物を元の位置に戻さなくてはならない。
- ⑤ 走行中ロボットの意図しない動き、または異常時は選手が非常停止させることができる。この時、競技委員へ宣言すること。走行を中断するときや非常停止を行うときは、非常停止機能によりロボットを安全に停止させること。
- ⑥ プログラミング時間完了の時点で、ロボットが起動スイッチにより動作が開始する状態にしておくこと。但し、15分間の採点時間のうち2分間を選手の採点準備時間（バッテリ交換等）として設ける。
- ⑦ パフォーマンス中はパソコンの画面を閉じる、あるいは操作できない状態にしておくこと。

7. 検査・審査項目

表7で示す検査・審査項目について採点が行われ、総合得点を元に最終的な評価、順位が決定される。

表7 検査・審査項目

検査・審査項目	内容	配点
(1) 技術情報書類の審査	ロボットの外観図、主要機器の配置図と部品表、電気システムブロック図、ソフトウェア構造図などにより、ロボットが仕様通りに設計されているかを評価する。	10点
(2) 外観検査	職種規定で示された内容に従い、外観を検査することにより評価する。	10点
(3) 安全機能検査	安全機能検査を行い、その動作を評価する。	5点
(4) 基本動作の審査	競技課題で示された内容に従い、ロボットの基本動作の正確さを評価する。	10点
(5) メンテナンス能力(分解・組付け)の審査	競技委員が指定した機器(モータ、センサ、バッテリ、myRIOなど)の取外し、組付け、組付け後の基本動作により評価する。	10点
(6) プログラミング能力の審査	指示された課題に取り組み、その完成度により評価する。	45点
(7) 作業管理の審査	① チームメート、競技選手、競技委員、補佐委員と協力的な行動がとれている。 ② 作業環境が整理整頓されている。 ③ 作業スケジュールを遵守している。 ④ 安全を留意して作業を行っている。	10点

7.1. 技術情報書類の審査

ロボットが仕様に基づき適切な設計が行われているかを表8に示す書類の内容により確認する。ロボットを設計・製作するには、機械や電子など様々な部品を用いる。既製部品・自作部品を問わず、使用している部品の技術情報を収集・整理することは重要である。技術情報書類は、競技中に競技委員が支給するUSBメモリ（最大8GB）にPDFデータ（A4サイズを基本、ページ数は問わない）を入れて提出する。提出された書類が、ロボットの設計・製作、プログラミング・課題解決に必要な資料として準備されているか、読みやすく見栄えの良い資料であるか、を審査する。審査後に技術資料（部品表を除く）の電子データを競技参加者に提供する。

表8 提出する技術情報書類の内容

審査番号	内容
1-1	外観図 (ロボット全体の外形図、機器収納時と展開時の寸法、可動範囲)
1-2	5.2 ロボットの仕様 記載項目の配置図
1-3	電気システムブロック図
1-4	ソフトウェア構造図
1-5	仕様 サイズ、重量、最高速度、可搬重量、連続駆動時間
1-6	部品表

7.2. 外観検査

競技に使用するすべてのロボットに対し、機械的要素、電子的要素を問わず、正しい加工や組立が行われているかを検査する。また、ロボットが、安定に動作するためには、その点検整備が欠かせない。表8、表9に示す外観検査の項目について示す。審査方法について以下の点に注意すること。

【審査時の注意点】

- (1) 競技委員はロボットに触れない。
- (2) 選手は検査の項目について、証明する義務がある。
- (3) 検査時に生じた破損、故障などについての責任は選手にある。

表8 外観検査(機械要素)

審査番号	内容
2-1	通常運用時、ねじれ、ひずみは機能上障害が発生しないよう最小限とすること。
2-2	障害物との衝突時、機能障害が発生しないよう堅ろうな構造であること。
2-4	本体の外面は作業上必要な部分を除き、鋭い角、突起などの危険部分がないこと。
2-5	部品などの締結がきちんとなされており、緩み、不安定な取り付けなどがないこと。
2-6	外観の仕上がりが整っていること。

表9 外観検査(電気要素)

審査番号	内容
2-7	機械的応力（振動、衝撃、可動部の圧縮など）を考慮した適切な配線構造であること。 すべての配線は、車体にケーブルが結束バンドなどで固定されていること。 接続部への負荷を配慮していること（小さいループを接続部の前に作るなど）。
2-8	使用機器に合わせ適切な配線およびヒューズが使用されていること。
2-10	感電等が無いように、充電部は適切な保護処置をしていること。
2-11	誤配線防止や保守性向上のため、配線は適切な配線色の使用並びにラベル等で接続先を明示すること。
2-13	適切なはんだ付けがされていること。
2-14	外観の仕上がりが丁寧であること。

7.3. 安全機能検査

ロボットを安全に運用するため、安全機能を検査する。安全装置が機能しておらず審査員が危険と判断した場合、作業を中断させる可能性がある。

7.3.1. 起動時の動作

安全機能装置を使用し、ロボットの電源の投入時の動作を表11の手順に従って検査する。電源投入時にモータが回転してしまうなど、不用意な動作が起きないように、工夫しておく必要がある。

表11 起動時の動作手順

審査番号	検査手順
3-7	<ul style="list-style-type: none"> ① 非常停止スイッチを押す。 ② 審査員の指示で電源スイッチをONにする。 ③ 赤色ランプが点灯する。 ④ 審査員の指示で非常停止スイッチを解除する。 ⑤ 赤色ランプが消灯する。

7.3.3. ロボットの動作起動と正常な停止

電源を投入し安全機能が確認できるプログラムが動作し、正常に終了するまでのシーケンスが指定されたものであるかを表12の手順に従って検査する。

表12 ロボットの動作起動と正常な停止の動作

審査番号	検査手順
3-8	<ul style="list-style-type: none"> ① 起動時の検査の①～⑤（審査番号3-7）を実行する。 ② 審査員の指示で「安全機能検査ができるプログラム」を実行する。 ③ 審査員の指示で起動スイッチを押す。 ④ 緑（青）色ランプが点灯する。 ⑤ ロボットの動作が開始する。 ⑥ ロボットの動作が終了する。 ⑦ 緑（青）色ランプが消灯する。

7.3.4. ロボットの動作起動と非常停止

電源を投入しロボットが動作している時に、非常停止スイッチを押した場合の対処が、指定されたシーケンス通りに行われているかを検査する。

表 13 動作の起動と非常停止の動作

審査番号	検査手順
3-9	<ul style="list-style-type: none"> ① 起動時の検査の①～⑤（審査番号 3-7）を実行する。 ② 審査員の指示で「安全機能検査ができるプログラム」を実行する。 ③ 審査員の指示で起動スイッチを押す。 ④ 緑（青）色ランプが点灯する。 ⑤ ロボット動作が開始する。 ⑥ 審査員の指示で非常停止スイッチを押す。 ⑦ ロボットの動作が停止する。 ⑧ 緑（青）色ランプが消灯する。 ⑨ 赤色ランプが点灯する。 ⑩ 審査員の指示で非常停止スイッチを解除する。 ⑪ 赤色ランプが消灯する。 ⑫ 審査員の指示で起動スイッチを押す。 ⑬ 緑（青）色ランプが点灯する。 ⑭ ロボットの動作が開始する。 ⑮ ロボットの動作が終了する。 ⑯ 緑（青）色ランプが消灯する。

7.3.5. ロボットの動作起動とバンパスイッチ反応時

電源を投入しロボットが動作している時に、バンパスイッチに反応があった場合の対処が、指定されたシーケンス通りに行われているかを検査する。バンパスイッチが反応すると非常停止ボタンが押された時と同じく、赤色ランプが点灯しロボットは停止する。その後、バンパスイッチが反応していない状態になっても赤色ランプ点灯とロボットの停止状態は継続する。ただし、状態を継続する実現手段は問わない（例えばソフトウェアによる実現等）。

表14 動作の起動とバンパスイッチ反応時の動作

審査番号	検査手順
3-10	<p>① 起動時の検査の①～⑤（審査番号 3-7）を実行する。</p> <p>② 審査員の指示で「安全機能検査ができるプログラム」を実行する。</p> <p>③ 審査員の指示で起動スイッチを押す。</p> <p>④ 緑（青）色ランプが点灯する。</p> <p>⑤ ロボットの動作が開始する。</p> <p>⑥ 審査員の指示でバンパスイッチが反応した状態にする。</p> <p>⑦ ロボットの動作が停止する。</p> <p>⑧ 緑（青）色ランプが消灯する。</p> <p>⑨ 赤色ランプが点灯する。</p> <p>⑩ 審査員の指示でバンパスイッチが反応していない状態にする。</p> <p>⑪ 審査員の指示で起動スイッチを押す。</p> <p>⑫ 赤色ランプが消灯する。</p> <p>⑬ 緑（青）色ランプが点灯する。</p> <p>⑭ ロボットの動作が開始する。</p> <p>⑮ ロボットの動作が終了する。</p> <p>⑯ 緑（青）色ランプが消灯する。</p>

2020 年技能五輪全国大会

移動式ロボット職種

事前公開課題

工場内製品／トレー搬送ロボット

内容

1 導入	2
2 課題構成 / 概要	2
2-1 共通項目	2
2-2 課題1	2
2-3 課題2	3
2-4 課題3	4
3 コート要件	5
3-1 アリーナ	5
3-2 搬送物	5
3-3 搬送元/搬送先	6
3-4 指示板	6
3-5 各要素のテープによる明示	7
3-6 製品の設置	7
3-7 通路	8
4 ロボット要件	10
4-1 ロボットの構成	10
5 競技日程/作業時間	13
6 採点	13

1 導入

2020年大会のテーマは「カスタマーサービスロボット」である。選手はカスタマーサービスセンターで注文を処理することができる自律走行ロボットの設計、製造、プログラミング、管理を行う。

2 課題構成 / 概要

競技課題は3課題で構成される。

- 課題1：①メンテナンス・・・ロボットの分解・組付けスキルを評価
 ②基本動作・・・ロボットの移動、ワーク把持等のロボットの基本機能を評価
 ③外観検査・・・正しい加工や組立が行われているかを評価
 ④技術情報書類・・・ロボット設計スキル、ドキュメント作成スキルを評価

課題2：プログラミング1・・・順次動作でロボットの基本機能を重点的に評価

課題3：プログラミング2・・・条件分岐や例外処理を含めた応用的なプログラムスキルを重点的に評価

2-1 共通項目

(職種規定抜粋)

- ① ロボットの安全機能を満たしていること。
- ② パフォーマンスの開始は起動スイッチにて行う。それ以外の方法でスタートする場合は別途課題で指示される。
- ③ ロボットはアリーナの備品(壁・棚・障害物)に接触してはならない。ロボットの接触判定は、壁への接触(バンパ反応含む)、棚が移動、そのほか備品への影響により行う。ロボットが運搬物を介して備品に接触した場合、備品に影響があると競技委員が判断した場合は接触として扱う。
- ④ 接触した場合にはロボットの安全機能により停止すること。また、接触時にロボットが停止しない場合、直ちに走行を中断する。接触により障害物などが動いた場合には、ロボット停止後、選手は障害物を元の位置に戻さなくてはならない。
- ⑤ 走行中ロボットの意図しない動き、または異常時は選手が非常停止させることができる。この時、競技委員へ宣言すること。走行を中断するときや非常停止を行うときは、非常停止機能によりロボットを安全に停止させること。
- ⑥ プログラミング時間完了の時点で、ロボットが起動スイッチにより動作が開始する状態にしておくこと。
- ⑦ パフォーマンス中はパソコンの画面を閉じる、あるいは操作できない状態にしておくこと。

2-2 課題1

概要：メンテナンス 及び 基本動作

① メンテナンス

指定部品を取り外し、交換できる状態にして審査員の確認を受け、再組付けを実施する。

対象機器：職種規定 5.2 (5)制御装置、(7)モータ、(8)車輪、(9)センサ、(10)入力回路、(11)出力回路、(12)バッテリ、(13)電源回路、(14)アーム、(15)ライト、(16)操作スイッチ、(17)ランプ、(18)機械要素部品、(19)配線

② 基本動作

要素動作の確認を行う。

通路走行、スロープ走行、各備品のピック＆プレース、交通標識の識別、安全機能検査等

Note:

- i. パフォーマンス用のレイアウトは課題開始前に指示される。
- ii. パフォーマンス走行中は緑（青）色ランプを点灯させること。
- iii. 各動作の開始は起動スイッチにて行うこと。
- iv. 各動作で動作プログラムを分けて作成してもよい。パフォーマンス時にプログラムの切り替えのため、PCを操作してもよい。
- v. 選手はアリーナ利用可能時間のみアリーナ及びアリーナ内備品を利用（採寸やロボットの走行等）してもよい。

③ 技術情報書類

以下の情報をまとめ、課題1の競技中に提出する（職種規定参照）。

表1 技術情報書類の内容

審査番号	内容
1-1	外観図(ロボット全体の外形図、機器収納時と展開時の寸法、可動範囲)
1-2	制御装置、モータ、センサ、入力回路、出力回路、バッテリ、電源回路、アーム、操作スイッチ、ランプの配置図
1-3	電気システムブロック図
1-4	ソフトウェア構造図
1-5	仕様： サイズ：最小寸法と最大寸法 重量：ロボット重量 最高速度：運用時の最高速度 可搬重量：最大把持重量、最大運搬重量 連続駆動時間：想定走行パターンにおける駆動時間(注記で想定走行パターンを記載すること)
1-6	部品表：ロボットを構成するために必要な部品一式

2-3 課題2

概要：指定された製品をトレーに入れ、指定された通りの場所に配達する。

Note:

- i. パフォーマンス用のコートレイアウトは課題開始前に指示される。
- ii. 配達する備品の情報は課題開始前に指示される。
- iii. 製品/トレーの配達方法は自由。例：最初にトレーに製品を入れて運搬する、ロボットがトレーを持ち、そこに製品を入れて運搬する等。
- iv. ロボットは全ての作業を完了後、指定の位置に移動してロボットを停止させ、動作完了する。
- v. 走行時間も審査対象となる。審査委員のコールと同時に時間計測が開始され、動作完了のライトが消灯した時間をロボットの走行時間とする。
- vi. オンラインはゴールとはみなされない。
- vii. 選手はアリーナ利用可能時間のみアリーナ及びアリーナ内備品を利用（採寸やロボットの走行等）してもよい。

2-4 課題 3

概要：顧客注文により指定された製品をトレーに入れ、指定された通りの場所に配達する。通路には交通ルールが定められており、ロボットはそのルールを順守すること。

顧客注文：指示板により、製品種類と数量と配達先が指示される。

交通ルール：一時停止、一方通行

Note:

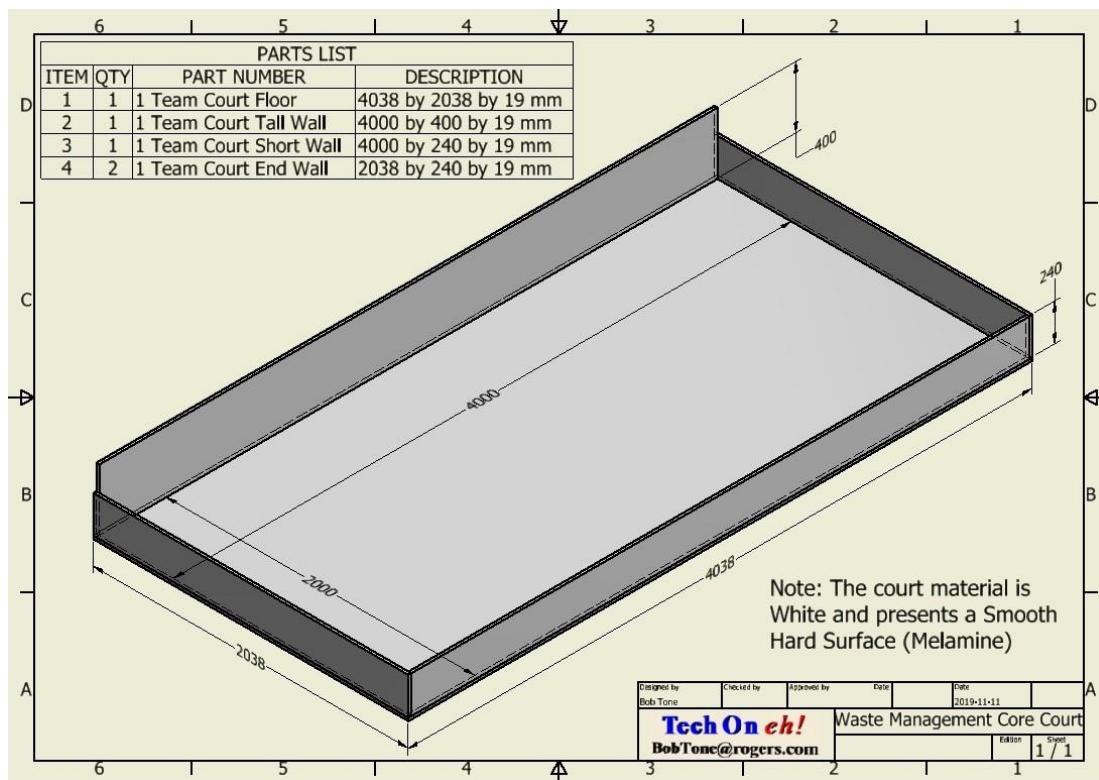
- i. パフォーマンス用のコートレイアウトは課題開始前に指示される。
- ii. 顧客注文の内容は課題開始前に指示される。
- iii. パフォーマンスの顧客注文は採点直前に指示される。
- iv. 製品/トレーの配達方法は自由。例：最初にトレーに製品を入れて運搬する、ロボットがトレーを持ち、そこに製品を入れて運搬する等。
- v. ロボットは全ての作業を完了後、指定の位置に移動してロボットを停止させ、動作完了する。
- vi. 走行時間も審査対象となる。競技委員のゴールと同時に時間計測が開始され、動作完了のライトが消灯した時間をロボットの走行時間とする。
- vii. オンラインはゴールとはみなされない。
- viii. 選手はアリーナ利用可能時間のみアリーナ及びアリーナ内備品を利用（採寸やロボットの走行等）してもよい。

3 コート要件

コートは以下の要素から構成される。

3-1 アリーナ

サイズ：長さ 4000mm × 幅 2000mm × 高さ 240mm(400)



3-2 搬送物

搬送対象は製品、トレーの 2 種類

1つのトレーに入る最大製品数は 4 個

あらかじめトレーの中に製品が入っていることはない。

3-2-1 製品

製品 1: 長さ 50mm × 幅 50mm × 高さ 50mm 全 4 色(赤色・青色・黄色・緑色) 材質：木材

製品 2: 長さ 50mm × 幅 30mm × 高さ 150mm 全 4 色(赤色・青色・黄色・緑色) 材質：木材

製品 3: 硬式テニスボール 直径 60mm～70mm 全 2 色(黄緑、オレンジ)

3-2-2 トレー

TP 規格コンテナ：長さ 244mm × 幅 167mm × 高さ 100mm

品名: THC 型(A タイプ)THC-03A(予定)

3-3 搬送元/搬送先

搬送元：製品棚、トレー棚

搬送先：配達棚

製品棚、トレー棚、配達棚はすべて同一型番の棚が使用される。

3-3-1 製品棚、トレー棚、配達棚

品名：組合せボックス Jコンボ ボックスレギュラー(WW)(商品コード:8791194)(予定)

サイズ：幅 420mm × 奥行 292mm × 高さ 320mm 2段タイプ

上記の棚が変更となる場合は、変更される棚のサイズの範囲は以下とする。

幅（340mm～430mm）、奥行（280mm～300mm）、高さ（300mm～350mm）

キューブボックス 棚付 ナチュラル 81902



- カラー：ナチュラル (NA)
- 連結式ボックス収納棚です。
- 重ねて多段ラックにもできます。
- 商品詳細
- 商品サイズ(mm)：幅345×奥行295×高さ345mm

[商品に関する情報をすべて見る](#)

色: ナチュラル

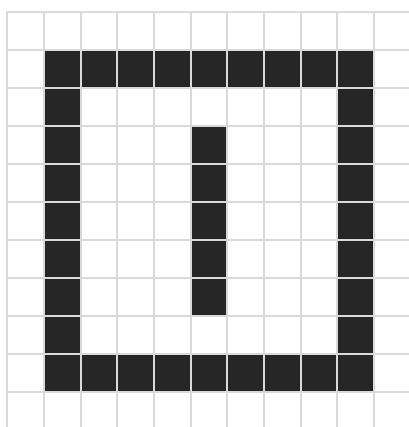


3-4 指示板

顧客の注文は指示板にて指示される。

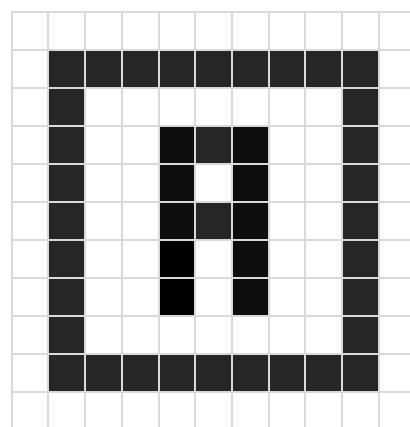
指示板は配達棚の上段の中央手前に指示板上面エッジと棚上面が同一面となるよう設置される。

顧客の注文は 10mm 角の 11×11 マスの格子に記される。外周は必ず白色マスで記される。



例：注文番号例 1

...

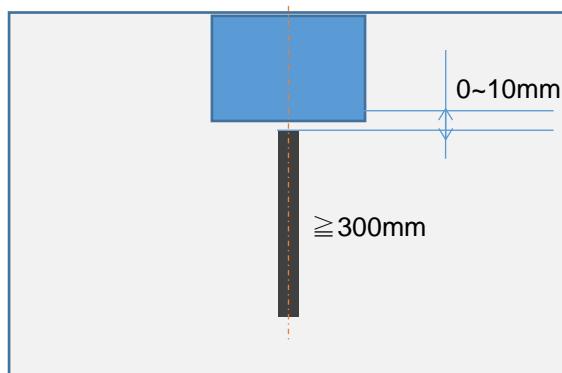


例：注文番号例 2

3-5 各要素のテープによる明示

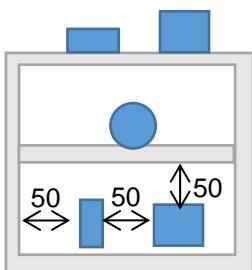
製品、トレー、指示板、棚の中心の明示として黒色のテープが貼られる場合がある。

テープは幅 15mm 以上、長さ 300mm 以上で設置される。テープは対象に対し 0~10mm の位置に設置される。

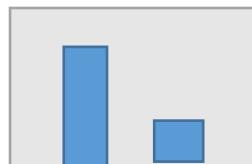


3-6 製品の設置

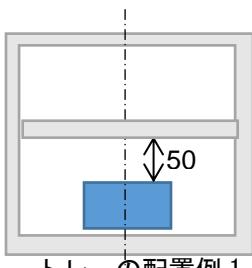
- ・製品は製品棚の下段、中段、上段のいずれかに設置される。
- ・製品の短手面が棚の手前端に合わせて設置される。
- ・製品間、製品と棚の壁との間には左右と上部に 50mm 以上の空間が設けられる。



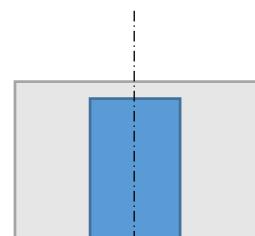
-製品の配置例 1-



-製品の配置例 2-



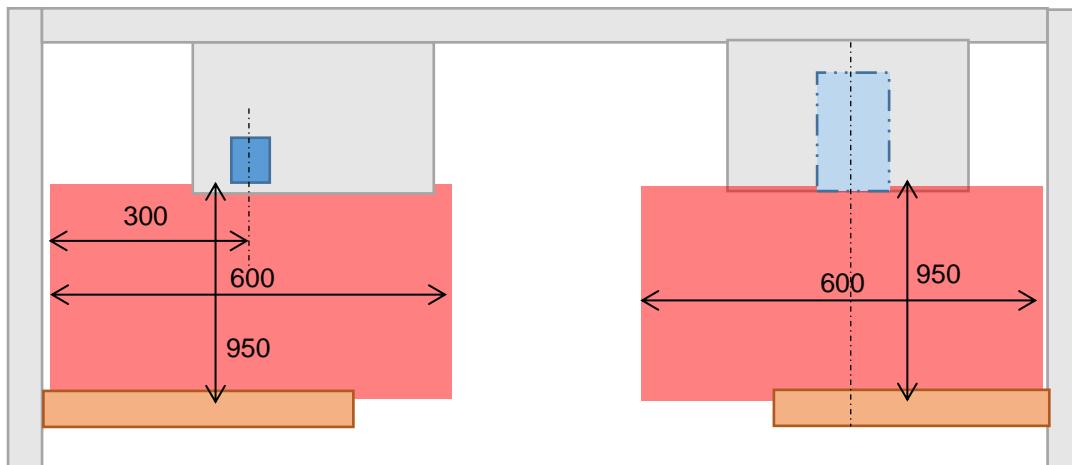
-トレーの配置例 1-



-トレーの配置例 2-

3-6-1 製品／トレーの取得スペース

製品、トレーを取得/設置するために、左右方向に 600mm, 前後方向に 950mm 以上の空間がある。



3-7 通路

通路の要素：仕切り板、スロープ、交通標記、各種棚

3-7-1 通路幅

最大：コート幅

最小: 550mm のクランク

3-7-2 スタート／ゴール地点

内寸 550x550mm (スタート／ゴールエリア) のテープで記される。

3-7-3 仕切り板

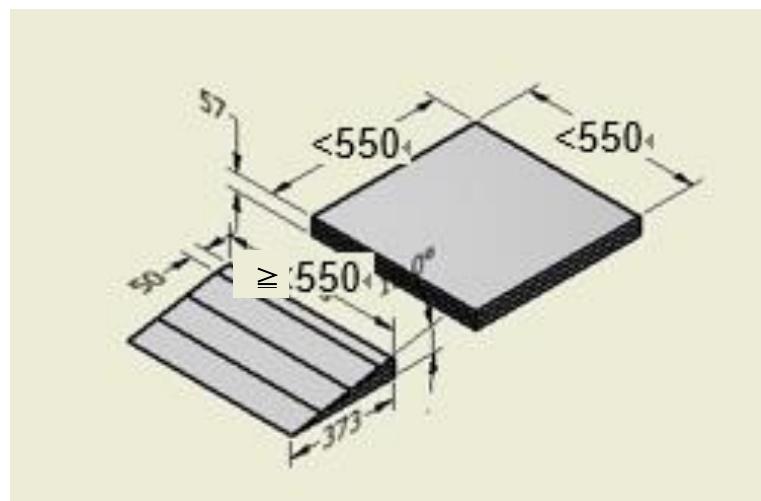
コート内には経路分割用の仕切り板が設置される場合がある。

サイズ：幅 25mm 以上、高さ 50mm 以上、長さ 500mm 以上

3-7-4 スロープ

コート内にはスロープが設置される場合がある。スロープ側面は壁として扱う。

スロープは下図に示す寸法（交差±5mm）のものを使用するが、実際には斜面の溝がないものを使用し、スロープの素材はゴム集成材である。



3-7-5 交通標識

一時停止と一方通行の交通標識がアリーナの床面に複数設置される可能性がある。

①一時停止

ロボットは道路標識付近の停止線の直前（~~停止線がない場合は、交差点の直前~~）で一時停止（1秒以上）しなければならない。



サイズ：横幅 150mm

②一方通行

一方通行の道路標識が通路上に設置される可能性がある。

ロボットは標識の上を通過する際は標識と同じ向きにしか進行してはならない。



サイズ：横幅 150mm

4 ロボット要件

競技で使用するロボットは、2019年に行われた技能五輪国際大会のルールをもとに仕様を決めた「オリジナルロボット」である。

4-1 ロボットの構成

表5にオリジナルロボットの仕様を示す。ロボットの仕様は構成図に示す要素ごとに規定される。

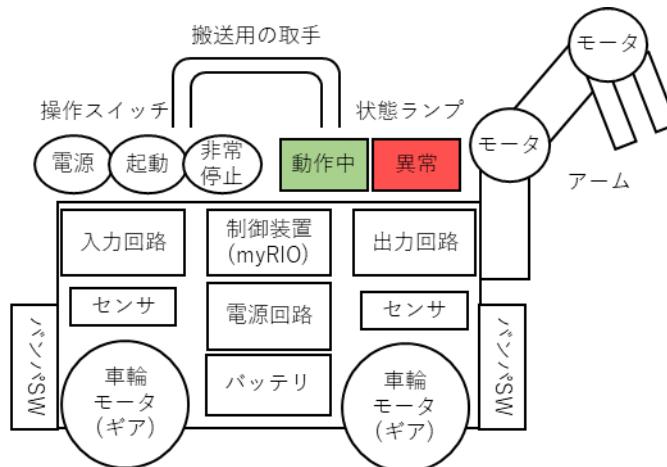


図1 参加可能なロボットの構成

表2 オリジナルロボットの仕様

(1)ロボットの大きさ	機器収納時最大寸法：高さ 550mm×幅 550mm×奥行 550mm 以下 機器展開時最大寸法：高さ 900mm×幅 900mm×奥行 900mm 以下 最少 550 mm のクランク状の通路を走行可能のこと
(2)ロボットの重量	重量 20 kg 以下
(3)ロボットの速度	制限は設けない。ただし、安全に走行できることが条件となる。
(4)運搬用の取手	ロボットを安全に持ち上げられる場所に、搬送に耐えうる強度を持った専用の取手を取り付けておくこと。
(5)制御装置	① マスターコントローラには、National Instruments 社製、myRIO を使用すること。 ② 追加の制御装置が必要となる場合は、それらの制御装置はスレーブコントローラとして使用すること。制御装置を追加する場合には、「使用目的、マスターコントローラとの接続図」を記載した書類を提出する。 ③ ロボットに搭載されたコントローラのみで動作する構造とし、パソコンでの処理は不可とする。
(6)プログラム言語	LabVIEW
(7)モータ	DC モータ（サーボモータ含む）のみ使用でき、40W 以下のもので最大 7 個まで使用可能とする。モータ以外のアクチュエータは使用不可とする。
(8)車輪	制限はない。 一般的な車輪、オムニホイール、メカナムホイール、クローラなどが使用できる。

(9)センサ	<p>センサは以下で挙げるものののみ搭載してもよい。</p> <ul style="list-style-type: none"> ① 測距センサ 物体（壁等）との相対距離を測定するのに使用する。 <ul style="list-style-type: none"> (a) Studica Part#40237 Ultrasonic Distance Sensor 最大 2 個まで使用可能 (b) Studica Part#40117 IR Range Sensor 最大 3 個まで使用可能 ② ライン検出センサ 床に貼られたテープ等を検出するのに使用する。 種類に制限はない。 ③ バンパスイッチ ロボットに搭載されているバンパ機能から障害物とロボットの接触を検知するために使用する。 <ul style="list-style-type: none"> (a) 感圧ゴムセンサ、バンパとメカニカルなスイッチなど、障害物との接触を検出する方法を検討し搭載する。 (b) 個数に制限はない。 ④ リミットスイッチ アームの位置決めやストローク極限を検知するために使用する。 <ul style="list-style-type: none"> (a) 使用できるリミットスイッチの数は最大 2 個とする。 (b) 種類に制限はない。 ⑤ カメラ 搬送物の色や位置、色による指示、コード状の画像などからの指示を認識するために使用する。 <ul style="list-style-type: none"> (a) 使用できるカメラの数は最大 1 個とする。 ⑥ ロータリエンコーダ モータもしくはロボットの駆動部に接続されたロータリエンコーダからの信号を用い、ロボットの速度や位置を制御するために使用する。 <ul style="list-style-type: none"> (a) 使用できるエンコーダの数は最大 5 個とする。 ⑦ ジャイロセンサ (a) 制限はない。 ⑧ 加速度センサ (a) 制限はない。 ⑨ 方位センサ (a) 制限はない。 ⑩ 電圧計 (a) 制限はない。
(10)入力回路	入力回路に使用可能な部品の種類は制限を設けない。(距離センサ、バンパスイッチ、ロータリエンコーダなどのセンサからの信号を制御装置に伝達するために必要な回路を、入力回路と称する)

(11)出力回路	出力回路に使用可能な部品の種類は制限を設けない。(コントラーロからの出力信号をモータなどの機器に伝達するために必要な回路を、出力回路と称する)
(12)バッテリ	<p>① ロボットに搭載する電源は、定格で最大 24 V とする。</p> <p>② 充電時に 24 V を超えてよい。</p> <p>③ ロボットの転倒、搬送などを考慮したバッテリを選ぶこと。特に、ロボットの空輸時などを考慮してバッテリを選択しておくことが望ましい。</p>
(13)電源回路	<p>入力電圧の変圧用の回路。</p> <p>使用機器の数や種類に制限はない。</p> <p>回路保護のため、適切な位置にヒューズが挿入されていること。</p>
(14)アーム (グリッパ)	<p>① 製品およびトレーのピック & プレースを行う。</p> <p>② ロボットに取り付けたアームは、<u>ロボットの一部として扱われる</u>。</p>
(15)ライト (照明器具)	カメラを使用した画像認識において、明るさ調整のためライトを使用してもよいが、主査により他チームに影響があると判断された場合は使用不可とする。
(16)操作スイッチ	<p>ロボットを安全に運用するため、ロボットへの電源投入スイッチ、非常停止スイッチ、プログラムの起動スイッチを搭載する。</p> <p>① 電源スイッチ ロボットシステム起動。電源スイッチ</p> <p>② 非常停止スイッチ 危険な状態、非常時に操作。動力への電力供給スイッチ ・「ラッチング機構」を搭載していること。 ・「ブレーキ接点(NC 接点)」を用いていること。 ・押下されたら駆動部への動力を遮断すること。</p> <p>③ 起動スイッチ ロボット動作開始スイッチ</p> <p>操作用スイッチは、操作しやすく、目に付きやすい箇所に、堅ろうに取り付けられること。</p>
(17)ランプ	<p>ロボットを安全に運用するため、ロボットの「異常時」を示す「赤色」、「パフォーマンス動作中」を示す「緑(青)色」の表示灯(ランプ)を搭載する。</p> <p>赤色：危険状態、非常時、異常時に点灯</p> <p>緑(青)色：ロボットのパフォーマンス動作中に点灯</p> <p>すべてのランプは目に付きやすい箇所に、堅ろうに取り付けられていること。フルカラーの表示灯等でも良い。</p>
(18)その他機械要素部品	種類や数量に制限はない。
(19)配線	種類や数量に制限はない

5 競技日程/作業時間

競技前日		競技開会式		工具搬入		Mtg	解説																							
Team	8:00 8:15 8:30 8:45 9:00 9:15 9:30 9:45 10:00 10:15 10:30 10:45 11:00 11:15 11:30 11:45 12:00 12:15 12:30 12:45 13:00 13:15 13:30 13:45 14:00 14:15 14:30 14:45 15:00 15:15 15:30 15:45 16:00 16:15 16:30 16:45 17:00																													
共通	課題1															課題2														
Team1 企業A	課題1説明															課題2説明														
Team2 企業B	コート利用可															コート利用可														
Team3 企業C	星食															探点(パフォーマンス)														
Team4 企業D	探点(パフォーマンス)															探点(パフォーマンス)														
Team5 若年A	探点(外観検査)															探点(外観検査)														
Team6 若年B	探点(外観検査)															探点(外観検査)														
Team7 若年C	探点(外観検査)															探点(外観検査)														
Team	8:00 8:15 8:30 8:45 9:00 9:15 9:30 9:45 10:00 10:15 10:30 10:45 11:00 11:15 11:30 11:45 12:00 12:15 12:30 12:45 13:00 13:15 13:30 13:45 14:00 14:15 14:30 14:45 15:00 15:15 15:30 15:45 16:00 16:15 16:30 16:45 17:00																													
共通	課題3															探点(パフォーマンス)														
Team1 企業A	課題3説明															探点(パフォーマンス)														
Team2 企業B	コート利用可															コート利用可														
Team3 企業C	競技閉会式															解説														
Team4 企業D																														
Team5 若年A																														
Team6 若年B																														
Team7 若年C																														

6 採点

検査・審査項目	内容
(1) 技術情報書類の審査	ロボットの外観図、主要機器の配置図と部品表、電気システムブロック図、ソフトウェア構造図などにより、ロボットが仕様通り設計されているかの証明／技術資料の確認、評価する。課題1でPDFデータにて提出する。
(2) 外観検査	職種規定で示された内容に従い、外観検査することにより評価する。課題1,2,3すべてが評価対象。
(3) 安全機能検査	安全機能検査を行い、その動作を評価する。ロボットの安全機能(非常停止等)確認。課題1,2,3すべてが評価対象。
(4) 基本動作の審査	ロボットの基本動作の正確さを評価する。ロボットの基本機能(走行等)確認。課題1で評価する。
(5) メンテナンス能力(分解・組付け)の審査	競技委員が指定した機器(モータ、センサ、バッテリ、myRIOなど)の取外し、組付け、組付け後の基本動作により評価する。
(6) プログラミング能力の審査	基本動作の組み合わせ及びその応用にて構成されるプログラミング課題1、2の完成度により評価する。
(7) 作業管理の審査	作業時間を遵守できているか、4Sができているかを確認する。課題時間すべてが評価対象。

「移動式ロボット」職種 Q&A No1 (9月7日質問)

NO.	質問内容	回答内容
Q1	コート使用可能時間が限られるようになりましたが、コート使用可能時間外に、自席や作業台で各自持参した棚や製品を用いてのメンテナンスや調整、動作確認を行うことは可能ですか。	ワークスペース内の自席や作業台で行うのは可能です。
Q2	バッテリはmyRIO用とモータ用の2つ搭載しても良いか。	2つ搭載してもよろしいです。
Q3	電源スイッチはmyRIO用とモータ用の2つ搭載しても良いか。	2つ搭載してもよろしいです。
Q4	<p>サーボモータのワット数が製品に記載されていないのですが、ワット数の計算は使用する位置決めスピードを回転数に換算し、トルクと合わせて計算する方法で導きばよいですか。 $\text{sec}/60^\circ \Rightarrow \text{rpm}$に変換 $\text{kgt} \cdot \text{cm}$は$\text{N} \cdot \text{m}$に変換して計算します。</p> <p>また、使用する電圧によって仕事量（ワット数）が落ちますが、使用する電圧での特性が40W以内なら仕様を満たしていますか。</p> <p>例：サーボモータの特性</p> <p>7.4Vの場合 0.07sec/60° 30kgf · cm 44W 6.0Vの場合 0.08sec/60° 23kgf · cm 29W</p> <p>以上の特性を持つサーボモータを6V以下で使用する場合、ワット数は仕様を満たしますか。</p> <p>計算が競技委員の意図に反する場合、計算方法を教えてください。</p>	ワット数が記載されていない場合は、回転数（rpm）とトルクから計算する方法でよろしいです。
Q5	<p>コート使用可能時間の開始と終了の合図はありますか。</p> <p>自分たちでコート使用可能時間の時間管理をし、時間内に撤収まで完了させなければいけないですか。（時間いっぱい動作確認できないという理解でいいですか。）</p>	開始と終了の合図は行わないこともあります。選手は時間管理を行いコート使用可能時間内で撤収まで行ってください。
Q6	<p>機械要素部品や配線等かなり細かいものも範囲に含まれますが、どこまでが分かる書類でなければいけませんか。</p> <p>配線がどこを何本通るか、どこにどのカラーやワッシャなど細かい部品が付けられるかなど、詳細に分かる配置図でなければいけませんか。（電線の経路も分かるような図面でないといけないです）</p> <p>なにがどうなっていいれば満点評価なのか評価基準を明確にしてほしいです。</p>	職種規定の提出する技術情報書類の内容（表8）における審査番号1-2の配置図から(18)その他機械要素部品、(19)配線を除きます。
Q7	自社で製作や追加工をしている場合、型番を頼りに部品をそろえることはできないと思いますが、加工図面や回路図面、基板図面は必要ですか。	自作の加工品は、加工後の品名と使用材料の型式・素材を備考欄に記載してください。ただし、図面は必要ありません。
Q8	サンプル課題にロボットの向く方向などの指定がありますが、ロボットの正面の定義は、技術情報書類に記載が必要ですか。	ロボット正面の定義がない場合は図面正面図の状態をロボット正面と判断します。
Q9	バンパスイッチでソフトウェアラッチが働いているときに、非常停止スイッチを押した場合、ラッチは解除され、非常停止でのランプ動作になってもよいか。	問題ありません。

Q10	<p>配線についても種類、長さ、本数などを記載しなければいけないですか。</p> <p>スイッチなどにからげた電線や、タワーLEDの作成のためにはんだ付けした電線等も種類、長さ、本数などを細かく記載しなければいけないですか。</p> <p>その場合、配線の長さは接続したコネクタを含む長さか、コネクタを付ける前の切断長さかどちらを記載するべきですか。</p> <p>また、はんだ付けに使っているハンダについても部品表に必要ですか。</p>	<p>配線は種類、長さ、本数を、配線の長さについてはコネクタをつける前の切断長さを記載してください。また、はんだは型式を記載してください。</p>
Q11	棚の種類の確定はいつになりますか。	事前に公開するかはわかりませんが、事前公開課題に記載したサイズ範囲内の棚を用意します。
Q12	指示板の種類やドットパターンは公表されませんか。	事前公開は行いません。
Q13	製品・トレー取得スペースの前後幅 950mm には、スロープ（坂）は含まれますか。サンプル課題の詳細寸法が欲しいです。	トレーを取得するための空間にスロープ（坂）は設置しません。サンプル課題がレイアウトが変更される可能性があることをご留意ください。
Q14	停止線の奥にある一時停止の標識を認識する場合、カメラやアームが停止線を越えて良いですか。	停止線を超えてはいけません。
Q15	一時停止と一方通行の標識の配置にランダム性がある場合、一方通行になると一時停止標識と同時に停止線も取り除かれますか。	一時停止標識がなくなれば停止線も取り除かれます。
Q16	一時停止に停止線が設けられますが、標識の両側（移動ができる全方向）に設けらる可能性もありますか。	一時停止標識の両側に停止線が引かれることはあります。
Q17	一時停止で止まる場合、停止線の直前で止まるとありますが、停止線との距離はどれくらい以内でないといけませんか。（どれくらい停止線から離れて止まても良いのですか）また、停止線をラインセンサ等で読んで止まることは可能ですか（停止線にオンラインになる）	停止線との距離は150mm以内、オンラインは不可とします。また、評価は競技員が目視で行います。
Q18	交通標識を通路上に配置する際に、両面テープ等で固定は行いますか。	交通標識は両面テープ等で固定を行います。
Q19	8. 配達棚1から製品棚1に移動する。移動途中にある交通標識に従うこと。一方通行で走行不可の場合はその場で停止する。とありますが、停止時のランプの状態は、正常に動作完了したとして緑ランプ消灯でいいですか。または、異常事態として赤ランプをつければよいですか。	停止時のランプの状態は正常な動作完了とし、緑（青）ランプ消灯でよろしいです。
Q20	6. パフォーマンスでの走行中以外は、選手はロボットを触っても良い。とありますが、パフォーマンスが他チームより早く終わった場合、その時点でロボットに触っても良いですか。（メンテナンス等）	パフォーマンスの項目がすべて完了したらコート利用はできません（パフォーマンス完了のため）。ただし、ワークスペースで充電を行ってもよいです。
Q21	17. 動作開始と動作完了時、ロボットは配達棚を向いていること。 とありますが、ロボットのどこが配達棚を向いていればよいですか。（正面等）	ロボットの正面が配達棚を向くことです。
Q22	18. パフォーマンス開始時のアリーナ内備品は競技委員が配置する。 とありますが、トレイや製品の配置も選手ではなく競技委員が行いますか。	トレイや製品の配置も競技委員が行います。
Q23	2つの顧客注文での製品の被りがあった場合、優先度はありますか。 例：製品棚に赤色の製品が1つしかなく、顧客1、2共に赤色の製品を求めている場合、どちらかが未納品有の配達になってしまいます。顧客に優先順位はありますか。	優先順位がある場合は課題文に記載します。
Q24	写真は分解見本と解釈しても良いですか。 (8) 車輪の真ん中の写真では、ハブがボルト・ナットによって外せそうに見えます（同製品を持っていますが、外せることを確認済みです）が、写真では外していないので、車輪のハブは外さなくても良いことになりますか。	写真は分解見本です。購入時にその状態であれば分解する必要はありません。
Q25	はんだ付けを外すような分解を要求されることありますか。 考えられた例：1. パネルマウントのスイッチなど、端子に電線をからげている場合、その電線を外す要求はありますか。	はんだ付けを外す要求は行いません。

Q26	バッテリにヒューズが付属している場合、単体とはヒューズがない状態ですか。	バッテリとヒューズが一体型の場合、チェックを受けるときはヒューズを取り外してください。
Q27	<p>(参考) 各機器に直接接続できる配線は200mm以内とし、それ以上の長さの場合は分割できるようにすること。とありますが、具体的にどのような状態ですか。直接接続とは、はんだ付け等で直接接続された配線のことなのか、コネクタ経由でも本体と接続される配線は直接接続する配線に該当するのか。</p> <p>200mmの分割については以下のような解釈で良いか。</p> 	
Q28	<p>配線の分解は具体的にどのような指示で行われるのか。</p> <p>考えられた例：</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. サンプル課題のように配線とだけ言われ、すべての配線を取り外す。（はんだ付けされた配線も含む） 2. サンプル課題のように配線とだけ言われ、すべての配線を取り外す。（はんだ付けされた配線は含まない） 3. 基板、モータ間の配線のように指示され、部分的にそのルート全てを取り外す。 4. モータの配線のように指示され、モータに直接接続されている200mm以内の配線を取り外す。 ⇒ケーブルベアやロボットの中核深くを通っている中間配線は取り外さないという解釈です。 	図の理解で正しいです。直接接続とははんだ付け等で直接接続されていることを示しています。
Q29	ロックタイトなど、緩み止め用接着剤で外せないボルト等がある場合、分解対象外となるのか。	指定部品は基本的に取り外せる構造としてください。購入時に接着剤等で取り付けられているものがある場合は事前に競技委員に申告してください。
Q30	【(補足資料)メンテナンス対象機器の分解について】各機器に直接接続できる配線は200mm以内"の直接接続の定義は何でしょうか？　はんだ付けなどの接続の仕方？　中継しないで接続するという意味？	見本写真の配線長さの上限です（機器に配線がはんだ付け等で接続されている場合の長さ上限）。
Q31	【(補足資料)メンテナンス対象機器の分解について】配線のはんだ付けが変更可能な状態とはどのような状態でしょうか？　機器のからげができる状態？その場合熱収縮チューブ等の絶縁部品はつけたままでいいのか。	モータの関連部分が破損したときにステーを外して、はんだ付けの修正／コネクタの付け替え等ができるようにすることを意図していますが、はんだ付けをやり直す、コネクタを付け替えるという課題を出題する意図ではありません。
Q32	一時停止と一方通行の標識が同じ箇所に置かれる可能性はあるのでしょうか？	一時停止と一方通行の標識が同じ箇所に置かれることはありません。

「移動式ロボット」職種 Q&A No2（9月14日、16日、17日質問）

NO.	質問内容	回答内容
Q33	製品・トレー取得スペースの前後幅950mm内に標識または停止線が配置されることありますか。	配置されることはありません。
Q34	IRと超音波は購入時の状態で分解するように指示がありますが、区別するためのラベルは貼ってあってもいいですか。	ラベルが貼られていてもよいです。
Q35	(6) や (7) に保護メガネについて書かれていますが、視力矯正用の眼鏡を付けている場合、視力矯正用の眼鏡で作業しても良いですか。	保護メガネの代わりに視力矯正用の眼鏡で作業してもよいです。
Q36	移動式ロボット職種の付き添い人は、参加者一人に対して1人の指導者ですか。1チームに対して一人の指導者ですか。移動式ロボット職種のウェブ配信はどのように行われますか。	全国大会競技運営にかかることは、詳細が決まり次第、中央職業能力開発協会から連絡がある予定です。なお、「移動式ロボット職種」単独でのウェブ配信は考えておりません。
Q37	規定でロボットの高さは550mmとなっていますが、これを超えると減点のみとなるのでしょうか、それとも550mm以下に直さないと参加できないのでしょうか？仕様なので絶対条件ということは周知しております。できれば減点のみで対応をお願いします。	参加可能ですが、減点となります。
Q38	「一方通行の表示で逆走」、または、「停止表示で止まらない」といったときは、減点のみでしょうか、それともロボットをその場で停止しなければいけないのでしょうか？	「一方通行の表示で逆走」、「停止表示で止まらない」は減点となります。
Q39	交通標識はスロープ上やスロープ直後(登った直後、降りた直後)に設置される可能性はありますか？	交通標識が斜面に設置されることはありません。
Q40	サンプル課題3:プログラミング2】において、正しい状態にならないトレーがある場合、その注文に関する製品をできるだけ収集し搬送した方が得点をもらえるのでしょうか。	正しく搬送された製品は部分的に得点が与えられ、誤った製品が搬送された場合は正しい状態ではないと判断され完了要件になりません。また、それぞれの配点についてはお答えできません。

「移動式ロボット」職種 Q&A No3 (9月30日質問)

NO.	質問内容	回答内容	備考（説明図等）
Q41	<p>各機器に直接接続できる配線は200mm以内とありますが、コネクタ接続は直接接続する配線にあたりますか？</p> <p>コネクタ自体が0mmで機器と直接接続されていることになりますか？</p> <p>迷っている内容：基板からはんだ付けによって出した配線は200mm内で作成するが、基板にコネクタがついており、コネクタ接続によって出した配線は200mm以上でも良い。</p>	<p>質問内容からすると、Q27（質問27）の図における基板から200mm以内、モータから200mm以内、その間の配線はコネクタ等で200mm以上の配線がさせる例に該当すると思います。この場合はコネクタ接続によって出した配線は200mm以上でもよいです。右図に例を示しますが、基板にコネクタメスが接続されており、コネクタオスが取り付けられた配線は200mm以上でもよいことになります。</p>	
Q42	<p>モータやバッテリから元々出ている配線は各機器の本体に含まれ、その配線に直接接続できる配線が200mm以内という理解ですか？</p> <p>それとも、元々出ている配線が直接接続されている配線とし、その配線を200mm以内で切断してコネクタを付けなおせばよいですか？</p>	<p>右図に示すように、モータ等から元々出ている配線を直接接続できる配線とし、その配線を200mm以内とすることです。</p>	

「移動式ロボット」職種 Q&A No4（10月14日質問）

NO.	質問内容	回答内容
Q43	<p>一時停止標識で止まる際、停止線との距離は150mm以内とのことですが、画像処理のためにアーム展開した後に、展開したまま停止した場合、展開したアームの先端（一番停止線に近い所）が150mm以内に入っていればいいですか。</p> <p>それともアーム収納状態（基本走行状態）での外形が150mm以内に入っていないといけないですか。</p>	<p>展開したアームの先端（最も停止線に近い箇所）が150mm以内に入っていればよいです。</p>
Q44	<p>一時停止の定義は、走行のみが停止している事ですか。それともアーム等の駆動も停止していないといけないですか。審査員が停止時間の判断を始めるタイミングを知りたいです。（画像処理をしている最中なのか停止に入っているのかが分かりづらいと思います）</p>	<p>走行が停止している状態を一時停止と判断します。</p>
Q45	<p>ロボットメンテナンス課題において、時間内に分解組付けが終了しなかった場合はどのような処置がなされるのでしょうか？また、サンプル課題のように対象機器が複数ある場合、特定の機器の分解組付けをパスすることは可能でしょうか？パスした場合、その後の基本動作課題の得点は取得できるのでしょうか？</p>	<p>分解が完了しなかった場合は基本動作課題の実施は不可です。組付けが途中の場合、ロボットが動作可能であればその状態で基本動作課題の実施は可能です。また、組付けが途中の場合は昼食後の午後に行うプログラミング課題の時間を使って組付けを行ってもよいです。（昼食時に組付けは行えません）</p>

「移動式ロボット」職種 Q&A No5

NO.	質問内容	回答内容
Q46	サンプル課題の注記に、「選手は課題時間完了時、課題時間完了前の状態に各備品を戻すこと」とありますが、これは課題時間終了時に戻す時間を与えられるのか、競技時間中に戻して終わらなければいけないのかどちらですか。また、コート使用可能時間が終了した際のコートの状態は、課題時間完了前の状態に戻していないといけないですか。	選手は課題時間中に課題時間完了前の状態に各備品を戻します。また、コート利用可能時間が終了した際に完了前の状態に戻す必要はありません。

「移動式ロボット」職種 タイムスケジュールの一部変更について

項目	内容
タイムスケジュールの一部変更について	各競技日の開場時間については変更ありませんが、競技1日目（11/14）の解散時間は17:00から17:30、競技2日目（11/15）の解散時間は12:30から13:00に変更します。また、競技のタイムスケジュールの変更内容については課題説明時にお伝えします。