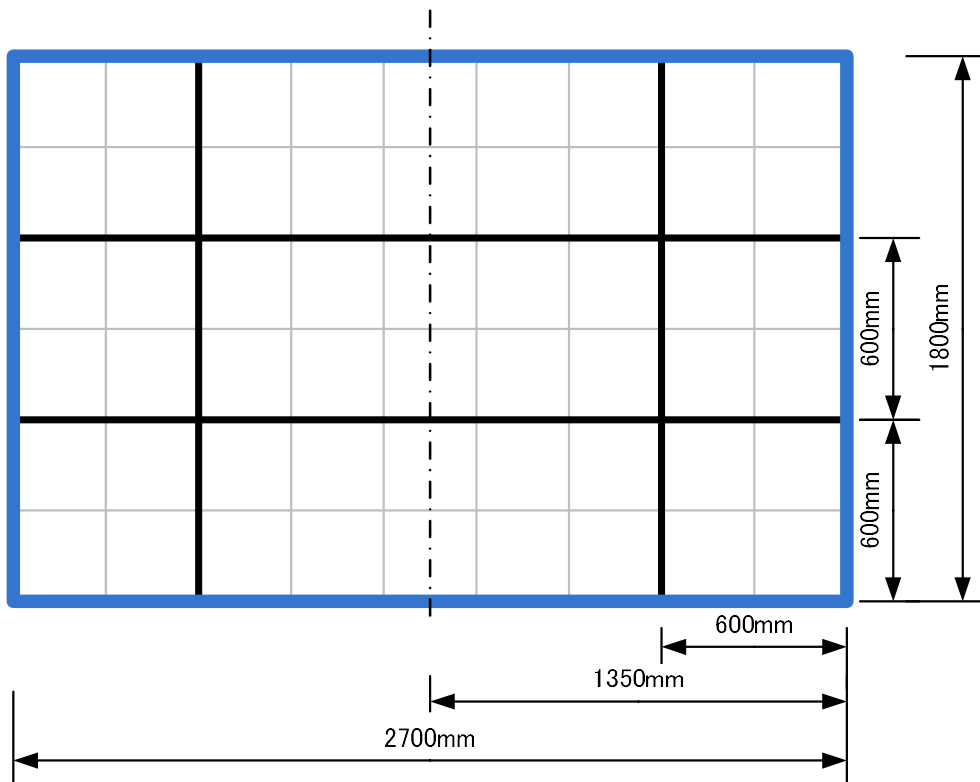


- ① ロボットに付属するセンサとカメラ等を使用してもよい。
- ② 選手は、競技委員の指示なく障害物、カゴ、ワークに目印をつけたり、加工してはならない。
- ③ ルールブック「7.4.1 安全機能装置搭載の検査」に規定されている機能を満たしていなければならない。
- ④ 走行のスタートはロボットの起動スイッチにて行う。
起動スイッチにて走行開始できない場合は、審査員に申し出て他の起動方法で行う。
この場合においては減点となる。
- ⑤ 選手は走行が終了するまで障害物、カゴ、ワーク、指示板に触れてはならない。
- ⑥ ロボット及び追加機器は、アリーナの壁、障害物、カゴに接触してはならない。
ロボット及び追加機器がアリーナの壁、障害物、カゴに接触した場合、ロボットを直ちに非常停止させ、走行を中断しなくてはならない。この時、審査員に対して停止することを宣言しなければならない。
接触により障害物やカゴが動いた場合、ロボットを停止させた後に選手は障害物やカゴを元の位置に戻さなくてはならない。
- ⑦ 走行中、ロボットの意図しない動き、または異常などが生じた場合、非常停止させ走行を中断することができる。
この時、審査員に対して停止することを宣言しなければならない。
走行を中断するときや非常停止を行うときは、非常停止スイッチを押してロボットを停止する。
それ以外の方法で止めたときには減点となる。
- ⑧ 作業時のアリーナの使い方(作業時間を含む)、は共有するチームで協議する。

アリーナのサイズ(1マス300mm×300mm)



シート: 東リ/フロアリュウム/プレーンNW 20FL1001 相当

ライン: 黒色, 線幅40~50mm

※グリッド線(グレー線), 中心線は目安であり, 実際のアリーナには示されない。