

課題 共通ルール

- 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 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ること。
- ③ 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が減点となる。
- ④ 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。接触した場合には減点となる。  
接触した場合、ロボットを直ちに非常停止し、走行を中断しなくてはならない。  
また、接触時にロボットが非常停止しない場合、直ちに走行を中断する。  
接触により障害物やカゴが動いた場合には、ロボット停止後、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。
- ⑤ 走行中、選手は走行が終了するまでワークに触れてはならない。
- ⑥ 走行中ロボットの意図しない動き、または異常などに応じて選手が非常停止させることができる。  
この時、審査員へ宣言すること。  
走行を中断するときや非常停止を行うときは、非常停止スイッチを押してロボットを止めるものとする。  
それ以外の方法で止めたときには、減点となる。
- ⑦ 作業時のアリーナの使い方は、共有するチームで協議する。

アリーナ(1マス300mm×300mm ※灰色線の表示なし)

※黒線の幅は40～50mm

