

ロボットソフト組込み職種 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すること。
- 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こと。
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と。この場合においては減点となる。
- 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、走行を中断すること。
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こと。
接触により障害物やカゴが動いた場合には、ロボットを停止させた後、選手が障害物やカゴを元の位置に戻すこと。
- ⑤ 選手は走行が終了するまで、ロボット、障害物、カゴ、ワーク、指示板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、または異常などが生じたとき、選手はロボットを非常停止させることができる。
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止めること。
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こと。

アリーナ(1マス 300mm×300mm ※灰色線の表示なし)
※黒線の幅は 40～50mm

