

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「7.3 安全機能検査」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がアリーナの壁、障害物に接触した場合、ロボットを直ちに非常停止し、走行を中断すること。
 - ✓ 接触した場合には減点となる。
 - ✓ 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。
 - ✓ 接触により障害物が動いた場合、ロボットを停止させた後に選手が元の位置に戻すこと。
- ⑤ ロボット及び追加機器が回収ボックスに接触し、回収ボックスが動いた場合、ロボットを直ちに非常停止し、走行を中断すること。
 - ✓ 接触しても回収ボックスが動かなかった場合、走行を中断する必要はない。
 - ✓ 回収ボックスが動いた場合には減点となる。
 - ✓ 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。
 - ✓ 接触により回収ボックスが動いた場合、ロボットを停止させた後に選手が元の位置に戻すこと。
- ⑥ ロボット及び追加機器がコップに接触した場合、接触によりコップが動いた場合、接触によってワークが床面に落ちた場合、走行を中断する必要はない。
- ⑦ 選手は走行が終了するまで、ロボット・障害物・回収ボックス・コップ・ワークに触れてはならない。
- ⑧ 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、選手はロボットを非常停止させることができる。
 - ✓ 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させること。それ以外の方法で停止させたときには、減点となる。
- ⑨ 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。なお、使用時間は共有するチームが、同じになるように調整すること。

