

## 第24回つやまロボットコンテスト ルールブック

# 決めろトライ ラグビーロボコン

## 小中学生の部

### ■競技概要■

第24回の競技は、ラグビーをテーマにしたロボコンです。

ラグビーワールドカップ日本大会の熱狂がさめやらない中、各チームは、ラグビーを模した競技ルールで対戦を行い、時間内での得点を競います。

### 【目次】

<u>1. 大会形式</u> . . . . . 3	<u>4. 競技の内容</u> . . . . . 4
1-1 競技方式	4-1 競技時間
1-2 審判	4-2 競技開始
1-3 表彰	4-3 キックオフ
<u>2. 競技環境</u> . . . . . 3	4-4 チームメンバー
2-1 競技フィールド	4-5 競技の進行
2-2 競技エリア	4-6 ロボットの転倒・故障・修理
2-3 ボール	4-7 競技の中断と再開
<u>3. ロボット</u> . . . . . 4	4-8 反則行為
3-1 ロボットの条件	4-9 失格
3-2 ロボットのデザイン	<u>5. 安全対策など</u> . . . . . 6
3-3 計量計測	5-1 大会を安全に行うために
	5-2 災害時の避難
	5-3 その他
	5-4 情報の共有

## 改定履歴

日付	版	改定内容
令和元年 7月 1日	初版	
年 月 日	版	

## 1. 大会形式

### 1-1 競技方式

1-1-1 競技は、予選リーグ（3分間）及び決勝トーナメント（5分間）で構成し、1競技フィールドあたり1回の競技で2チームが対戦を行う。予選リーグでのチーム構成及び競技順は、主催者が所属（小学校・中学校）を考慮して決定する。

1-1-2 競技は、2チームが競技開始から終了までの得点を競う。より多くの得点を得たチームが勝者となる。

1-1-3 予選リーグは、各組内での勝ち点数によりチームの順位を決定する。勝ち点数により順位が決しない場合は、得失点差により順位を決定する。得失点差によっても順位が決しない場合は、総得点数により順位を決定する。それでもなお順位が決しない場合は各チーム代表1名によるじゃんけんによって決定する。

1-1-4 勝ち点は次のとおりとする。

- (1) 勝ち 3点
- (2) 引き分け 1点
- (3) 負け 0点

1-1-5 決勝トーナメントは、予選リーグ各組1位が進出する。

1-1-6 決勝トーナメントにおいて、競技時間内に勝敗が決しない場合は、先に得点を得たチームが勝者となるサドンデス方式の競技により勝敗を決する。

### 1-2 審判

審判は、1競技フィールドに対して2名で構成する審判団が行う。

### 1-3 表彰

1-3-1 表彰は、優勝、準優勝、第3位、特別賞とする。

1-3-2 受賞者には、表彰状と副賞を授与する。

## 2. 競技環境

### 2-1 競技フィールド（競技フィールド図参照）

2-1-1 競技フィールドは、縦 3600 mm横 1800 mmの平面とする。フィールド平面の高さは床面から約 300 mmとし、フィールド平面の周囲を高さ約 100 mmの壁及び 200 mmのネットで囲む。フィールド床面の材質はパンチカーペット（株キヌガワ CALTEX63、CALTEX36）とし、各ラインは 50 mm幅とする。

2-1-2 競技フィールドは、会場の床面の形状などにより、必ずしも平らにならないので注意すること。

2-1-3 各チームは会場の照明条件、磁気・電波状態等、会場の環境に合わせてロボットを調整できるように準備しておくこと。

2-1-4 インゴールエリアは幅 1800 mm、奥行き 500 mmとする。

2-1-5 ゴールはポストの高さ 1000 mm、間隔 500 mmとし、クロスバーの高さは、床面から 540 mmとする。ゴールポストの材質は VU50 の塩ビパイプ製とする。

### 2-2 競技エリア（競技フィールド図参照）

競技フィールド外周部に競技エリアを設定する。

### 2-3 ボール

2-3-1 競技ボールは(株)ターキー遊んでトイラグビーボール（横 112 mm、縦 60 mm、幅 63 mm、ザ・チャレンジ実行委員会が配布するものを参照）を使用する。

## 3. ロボット

### 3-1 ロボットの条件

#### 3-1-1 競技に参加できるロボット

競技に参加できるロボットは各チーム1台とする。ザ・チャレンジ実行委員会からキット（2WD ロボットスマートカーシャーシ、BBCmicro:bit×2、micro:bit用モータードライバーV2、micro:bit用 JoyStick）を支給する。支給品のうち電池ボックスは改造や変更をせずに使用しなければならない。これら以外のホイールベース、タイヤ、モーターなどは安全に配慮した上で変更、改造、追加してもよい。

#### 3-1-2 ロボットの制御

ロボットは操縦者が遠隔操縦するものとし、ケーブルなどで外部と接続せずに動作できるものとする。

#### 3-1-3 ロボットの大きさ

ロボットの大きさは、縦 350mm×横 350mm×高さ 350mm 以内とし、ロボットが変形する場合であっても、その大きさは、前述の寸法の範囲までとする。

#### 3-1-4 ロボットの構造

ロボットの構造として、分離する構造は認めない。また、接触等による衝撃で容易に破損しない構造にしなければならず、転倒した場合は自力で起き上がる構造にしなければならない。

加えて、相手のロボットを破壊することを目的とした機構、構造は認めない。

#### 3-1-5 ロボットの重量

総重量は制限しないが、各チームで持ち運びできるものとする。

#### 3-1-6 危険な材料・機構の禁止

ロボットの構造や材料に、爆発物などの危険なものを用いてはならない。

### 3-2 ロボットのデザイン

ロボットは、他者の著作権を侵害するものであってはならない。

### 3-3 計量計測

大会に出場するロボットは、計量計測を受けなくてはならない。計量計測を受けていないロボットは、大会に出場できない。

なお、計量計測後は、競技が終了するまでロボットを会場外に持ち出してはならない。

## 4. 競技の内容

### 4-1 競技時間

4-1-1 競技は、競技フィールドに設置された時計に合わせて進行される。

4-1-2 競技は、審判による開始の合図から終了の合図までの得点を記録する。

4-1-3 チームが競技開始時刻に遅刻した場合は、そのロボットの記録は得点無しとし、相手チームに7得点を与える。

4-1-4 競技が中断した場合、原則として時計を止め、競技が再開した際に止めていた時計を動かす。

### 4-2 競技開始

4-2-1 競技の開始時に、審判はコイントスをする。あらかじめ対戦チームの代表がじゃんけんをして、勝ったチームが、表か裏かを申告する。

4-2-2 コイントスに勝ったチームは、自分のゴールするサイドまたは最初のキックオフを選択することができる。

4-2-3 コイントスに負けたチームは残った選択肢を取る。

#### 4-3 キックオフ

- 4-3-1 ロボットはフィールド内の自チームサイドにチームメンバーが配置する。
- 4-3-2 キックオフをする方のチームが先にロボットをフィールドに配置する。なお、配置時にロボットの調整は一切行ってはならない。
- 4-3-3 キックオフをしない方のチームのロボットは、自チームサイドの1 mライン上に置かなければならない。
- 4-3-4 ロボットを配置した状態では、受信機以外の全ての機器の動作が停止している状態ではなければならない。
- 4-3-5 ボールは、審判がキックオフポイントに横向きに置く。
- 4-3-6 審判のキックオフの合図（ホイッスル）で試合が開始される。
- 4-3-7 審判の合図より前にスタートした場合はファウルとし、相手ボールとしてキックオフにより再開される。

#### 4-4 チームメンバー

- 4-4-1 原則としてチームメンバーが直接ロボットを触って動かすことは認められない。
- 4-4-2 審判の指示があった場合に限り、チームメンバーはロボットを触って動かすことができる。
- 4-4-3 各競技開始前にチームメンバーは、審判の指示に従って、ロボットのスタート、配置、撤去、置き直しをする。
- 4-4-4 操縦者以外のチームメンバーは、審判が特に指示しない限り、競技中は競技エリアから出ていること。
- 4-4-5 操縦者は、各チーム1名とし、競技途中で交替しないこと。

#### 4-5 競技の進行

- 4-5-1 ロボットの動き  
競技開始後、ロボットはボールをコントロールし、トライを目指す。
- 4-5-2 トライ  
インゴールエリアでロボットがゴールラインと平行となる壁にボールを押し当てたことが認められた時にトライが成立し、5点を加算する。
- 4-5-3 ホールド  
ホールドは、ボールを完全に支配し、相手チームのロボットがボールにコンタクト出来ない状態をいい、ロボットはホールドをしてはならない。  
ただし、トライの場合はその限りではない。
- 4-5-4 トライの合図  
トライが成立したとき、審判はホイッスルを吹いて知らせる。
- 4-5-5 トライ後の競技再開  
トライが認められた場合、各ロボットはすみやかに移動し、トライを与えたチームがキックオフを行なう。

#### 4-6 ロボットの転倒・故障・修理

- 4-6-1 ロボットの転倒等  
ロボットが転倒等により自力で起き上がれない場合、競技が中断している時に審判の指示によりチームメンバーが競技フィールドに入ってロボットを起こすことができる。
- 4-6-2 ロボットの故障・修理等  
各ロボットは、1競技につき1分間のタイムアウトを1回取ることができる。この場合、操縦者が審判へ申告を行い、審判が競技を中断した後、申告のあったチームメンバーがロボットを競技フィールド外に搬出する。その際、修理を行うことができる。競技フィールド外に搬出したロボットを競技フィールド内に戻す時は、その旨を審判に申告し、審判の

指示に従わなければならない。タイムアウト後の競技再開時のロボット及びボールの位置は、タイムアウト前のそれぞれの位置を基に審判が指示する。

#### 4-7 競技の中断と再開

##### 4-7-1 反則行為があった場合等

反則行為があった場合は、審判の判断で笛により競技を中断する事がある。この場合、ボールは反則をした相手ロボットに与えられ、4-3 キックオフに準じて競技を再開する。

##### 4-7-2 競技の進行に支障がある場合等

審判は、競技の進行に支障がある場合、または安全上の問題がある場合等は、笛を吹いて競技を中断することができる。この場合、ロボットはただちに停止し、審判の指示に従う。また審判は、競技の再開を行うことができる。

##### 4-7-3 ボールがフィールド外に出た時の再開方法

ロボット及びボールの位置は、ボールがフィールドの外に出る前のそれぞれの位置を基に審判が指示する。

#### 4-8 反則行為

##### 4-8-1 以下の行為を反則行為とする。

- (1) 故意に競技の進行を遅らせる行為
- (2) 故意に競技フィールドまたはボールを汚染または破損させる行為

4-8-2 反則行為が行われた場合、審判の指示により競技を中断し、ペナルティとして反則を行ったチームの相手チームに5点が与えられる。

#### 4-9 失格

##### 4-9-1 以下の行為を失格行為とする。

- (1) 故意に他チームのロボットを破壊する行為
- (2) 故意に競技フィールドを破壊する行為
- (3) 審判の注意や指示を無視する行為
- (4) 故意に他チームの操作を妨害する行為
- (5) 予選において全ての競技に遅刻した場合

4-9-2 失格行為を行ったチームは失格とし、競技に参加しなかったものとみなす。

4-9-3 失格の判断は審判が行う。また競技前や競技終了後に、審判団が協議のうえ失格とする場合がある。

## 5. 安全対策など

■事故が起きてしまうと、大会を行うことができません。大会期間だけでなく準備、製作段階を通して、安全に十分留意してください。

#### 5-1 大会を安全に行うために

5-1-1 ロボットの不具合や暴走等が起きた時は、速やかに審判に申告しロボットを停止させること。

5-1-2 制御できない飛行、及び風船などの制御できない浮遊物体を飛ばすことを禁止する。

5-1-3 競技の練習は十分な安全対策を行った上で行うこと。

5-1-4 アイデアマンシップにのっとり競技を行うこと。同一所属の類似ロボットでの参加はご遠慮ください。

#### 5-2 災害時の避難

大会中、災害等が発生した場合、主催者は競技の中止を決定し、参加者は主催者の指示に従い速やかに避難すること。

#### 5-3 その他

安全を確保するため、また競技の円滑な進行を行うためなどの理由で、競技課題・規定

は変更されることがある。

#### 5-4 情報の共有

当大会では競技に関連して開発された技術やカリキュラムについての情報を競技終了後、他の参加者と共有することが共通の理解となっている。