



第 2 回 チャレンジカップ 競技規則

2007 年 8 月 29 日

問合せ先：info@robo-pro.net

1. 競技について

1-1. 競技について

〔試合開始について〕

試合は、レフリーの合図『ファイト』により開始とする。

〔試合時間について〕

試合は3分1ラウンド3ダウン制

試合開始後、ロボットが試合開始状況にない場合は2分間の猶予が与えられる。

試合開始2分後、ロボットが試合開始状況にない場合はタイム申請時と同様のダウン扱いとなる。

(2分経過ごとに1ダウン)

試合時間3分間で勝負がつかない場合は、延長戦(2分間)を実施し、ダウンを先取したものを勝者とする。

延長戦時には、それ以前の試合の”スリップ”のカウントはクリアとする。

延長戦後も勝敗がつかない場合は、審査員の判定により勝敗を決定する。

〔スリップについて〕

1) 相手の有効な攻撃以外で、ロボットの足裏以外の部分がリング面に接地したときスリップダウンとする。

相手にダウンを与えた時に、ロボットの足裏以外の部分がリング面に接地したときはスリップダウンとカウントしない。

2回スリップダウンした場合は1ダウンとする。

〔ダウンについて〕

1) 相手の有効な攻撃により、ロボットの足裏以外の部分がリング面に接地したときを1ダウンとする。

2) ロボットがリングアウトした場合は、1ダウンとする。

スリップ中、ダウン中のリングアウトは直前のスリップ、ダウンのカウントを取り消し代わりに”リングアウト”による1ダウンとする。

3) ロボットが3秒以上停止した場合はスタンディングダウンとし、1ダウンとする。

4) タイムを申請した場合、1ダウンとし2分間のタイムが与えられる。

5) 2回スリップダウンした場合

相手がダウンした場合はコーナーエリアより試合続行となる。

ダウンした後の起上がり中にリングアウトした場合は、ダウン数にカウントしない。

攻撃と同時に両者がリングアウトした場合、相手にダウンを与えたロボットはダウンとはしない。

〔勝敗(ノックアウト)について〕

- 1) ダウン後・スリップ後・ロボットが3秒以上停止した状態が継続された後、レフリーがカウントを開始する。
10カウント以内に復帰できない場合を『ノックアウト』とし、試合を相手のものとする。
- 2) 同一試合内で3回ダウンした場合、その時点でノックアウトとし、その試合を相手のものとする。
- 3) ロボットオペレータが試合続行不可能と判断した場合、審判に申請し受理された場合。
ロボット同士が重なり合って倒れた場合でも試合は継続する。
但し、レフリーが危険と判断した場合は、レフリーがロボットを倒れた状態のまま離れた場所に設置する場合がある。

〔タイムについて〕

- 出場者は、試合中に1度だけタイムをレフリーに対して申告することが出来る。タイムの時間は2分以内とし、1ダウンとする。
タイムは自分のロボットが有効な攻撃を受けてダウンしているときは受理されない。
タイムは審判に受理された場合にのみ適応される。

〔ご注意いただきたい点〕

スポーツマンシップに反する行為があった場合、退場をお願いする場合があります。

1-2. ロボットの操縦方法

コンピュータによる自律操縦、人間による手動操縦のどちらでもよい。手動操縦する場合は、ワイヤレス(無線、赤外など)操縦とする。選手は、試合環境(光・音・電波)を考慮し、対戦相手が同じシステムを使っても操縦に支障が無いようにしなければならない。

2. ロボットの規格

2-1. ロボットの重量について：

バッテリーを含めた重量が 1.5kg 以下とする。

2-2. アクチュエータについて

サーボモータを使用する場合、トルクがメーカ表記で 20kg/cm 以下のサーボモータを使用すること。メーカ表記が複数ある場合は印加電圧が高いほうとする。

(使用可能なサーボモータのトルクについて：

20kg/cm まで(以下)とする)

2-3. 自由度について：

10 以上の自由度を持つこと。

2-4. 足裏について

- 1) 足裏の前後の長さは、脚の長さ の **65%**以下とする。足裏の左右の長さは、脚の長さ の **43%**以下とする。
- 2) 上半身の長さ が、脚の長さの 25%以下の場合、足裏の前後の長さは、脚の長さの 30%以下とする。足裏の左右の長さは、脚の長さの 20%以下とする。
- 3) 足裏の最大長さは 13cm 以下とする。
- 4) ロボットが立った状態で、上から見た足裏の最外周を結ぶ線が左右の脚で重ならないこと。

脚の長さとは、脚部の最上部にある、前後または左右に動く軸から足裏までの長さとし、脚を伸ばした状態で長さを計測する。

上半身の長さとは、直立状態で、脚部の最上部にある前後または左右に動く軸から、腕部の胴体から離れて前後左右に動く軸までの高さを計測する。(次頁参照)

2-5. 腕部について：

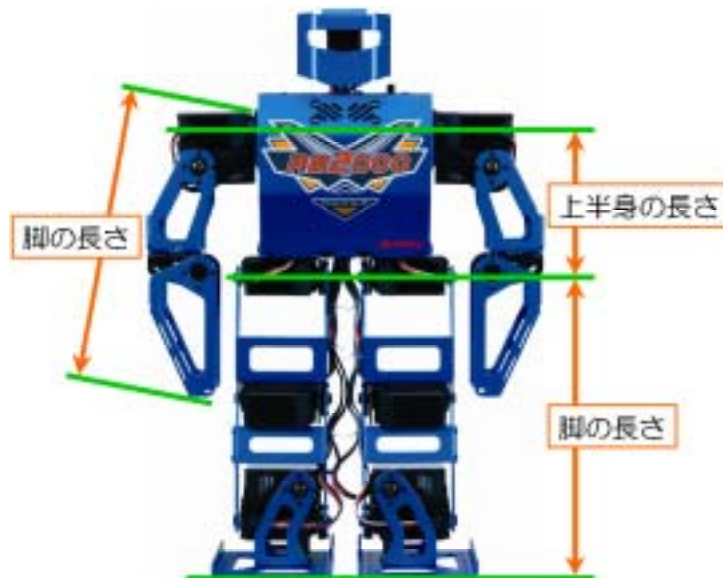
腕の長さは脚の長さの 120%の長さまでとする。ここで腕の長さとは胴体から離れて動く部分の最大の長さを言う。

・RB2000 の場合

脚の長さ： 155mm

上半身の長さ：75mm（約 48.4%）

腕の長さ： 165mm（約 106.5%）



・ROBONOVA-I の場合

脚の長さ： 205mm

上半身の長さ：70mm（約 34.2%）

腕の長さ： 160mm（約 78.1%）

