

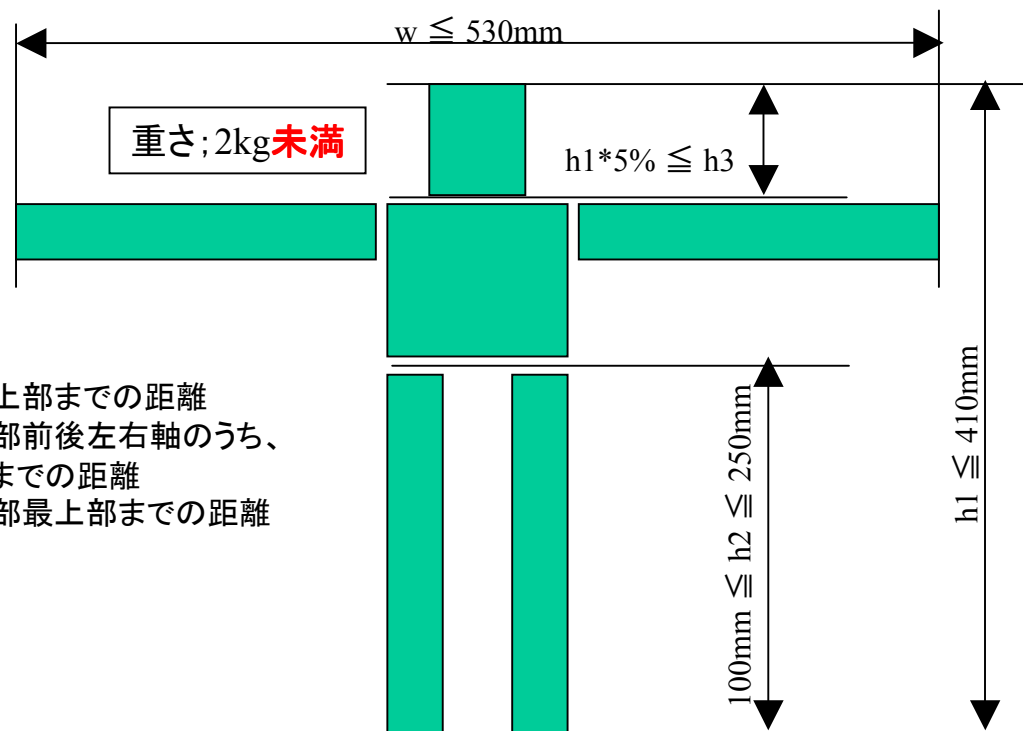
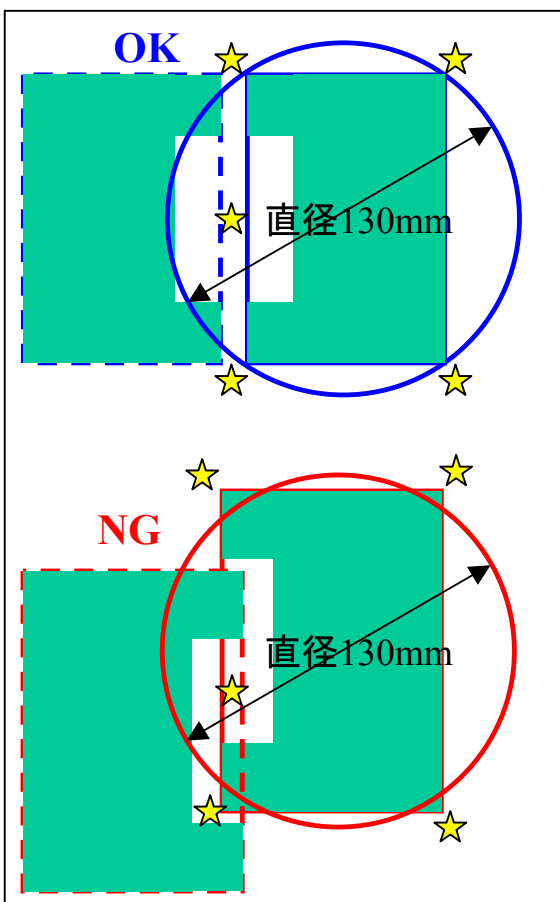
ロボサッカー 機体レギュレーション

2009.08.11: 新設

2009.08.12: 頭部サイズを変更

2009.09.25: 足裏サイズを変更, Q&Aを追加

足裏条件



h1: 足裏から最上部までの距離

h2: 足裏から脚部前後左右軸のうち、
最上部軸までの距離

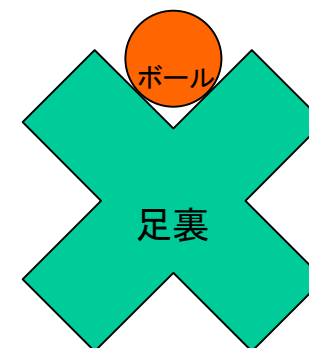
h3: 胴体から頭部最上部までの距離

1. 2脚2腕のスポーツマンシップに則った人型の2足歩行ロボットであり、遠隔操作のための無線機とバッテリーを有すること。
2. 身長は**410mm以下**であること。
3. 身長の**5%以上**の高さを持つ頭部を備えること。
4. 腕は、左右に広げたときの最大長が**530mm以下**であること。
5. 脚は、足裏と足裏よりもっとも遠いところにある**前後もしくは左右の**駆動軸との距離が、**100mm以上、250mm以下**であること。
6. 足裏は**130mmの円内に収まり、足裏の最外周を結ぶ線が左右で重ならないこと。**
7. 重量は**2kg未満**であること(バッテリー、無線機等含む)
8. サーボモータおよびバッテリーに制限は無い。
9. 他のロボットや人、コート等設備に対し危害を加えるような装置および鋭利な突起物等を有していないこと。

Q&A

Q: 足裏の形状をX形にしても良いですか？

A: X形にした場合、くぼみ(凹部)にボールが入り込み、ボールキープに有利に働く考えられますので禁止させていただきます。

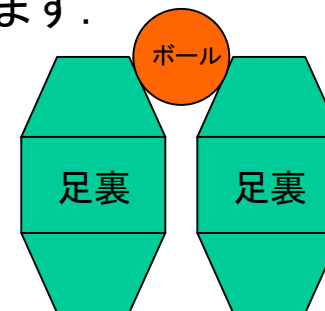


Q: 足裏の両端を折り曲げても良いですか？

A: 問題ありません。ただし、足裏よりも大きくなるように折り曲げる場合は、折り曲げて大きくなった部分も130mmの円内に収まるように気を付けてください。

Q: 八角形の足裏は四角形に比べ内側に角に切り込みがありますが問題ありますか？

A: 左右のつま先部分でボールを保持することが可能になる可能性はありますが、歩行時にはその保持は外れると考えていますので、今回は問題無しとします。



Q: 足裏はどのように計測しますか？

A: 内径130mm, 高さ80mmの円筒状の測定用ジグを用意します。片足ずつ測定用ジグの真上から真っ直ぐ入れていただき、傾けたり測定用ジグに引っ掛かることなく底面にたどり着けば問題無しと判断します。

