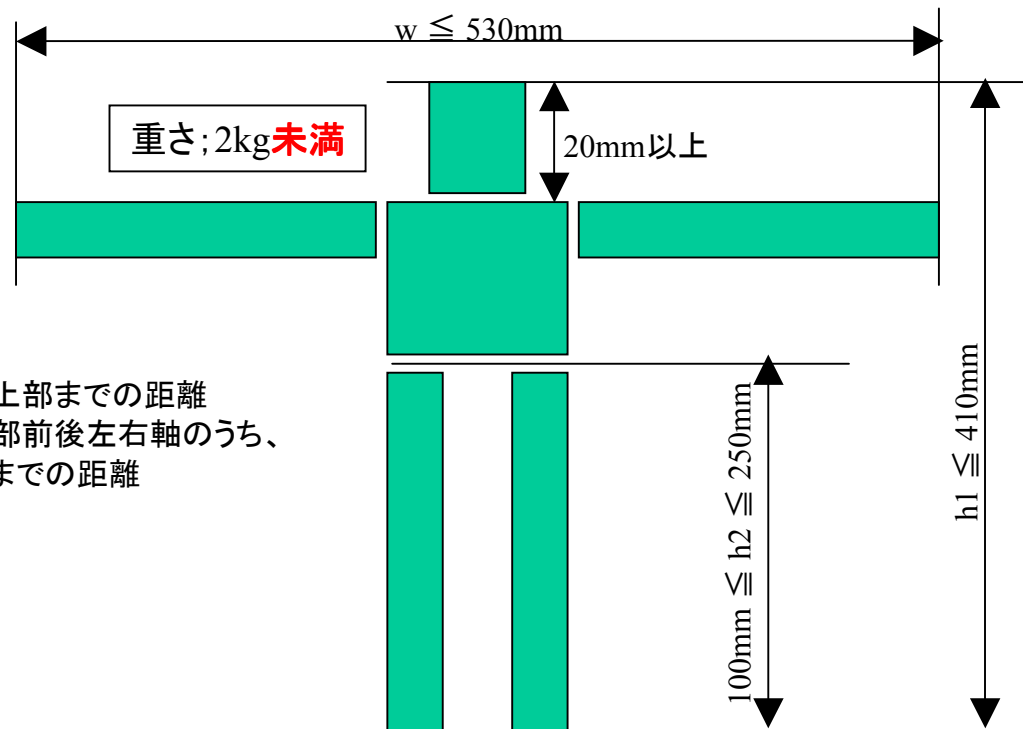
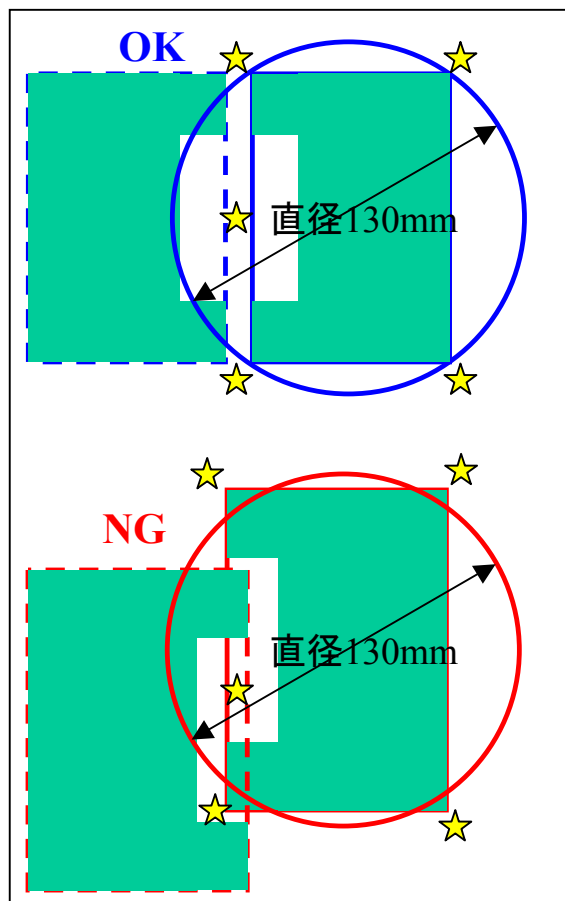


ロボサッカー 機体レギュレーション

2010.06.12: 頭部サイズの変更, 10およびQ&Aを追加
 2010.04.17: #2用として改訂
 2009.09.25: 足裏サイズを変更, Q&Aを追加
 2009.08.12: 頭部サイズを変更
 2009.08.11: 新設

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

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. **20mm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。
10. 脚部において、他のロボットに対し有利にボールを保持できるような構造は禁止とする。

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、ボールを保持するのに有利に働く考えられますので禁止とします。(図1参照)

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。(図2参照)

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、今回は問題ありません。(図3参照)

Q: 足裏はどのように計測しますか？

A: 内径130mmの円を書いた紙、もしくはその円を切り抜いたものを用意します。
円もしくは切り抜いた円に足裏を置き、円周の線もしくは淵が足裏等が引っ掛からなければ問題無しと判断します。

Q: 『他のロボットに対し有利にボールを保持できるような構造は禁止とする。』はどのように判断しますか？

A: その都度、審判長が判断します。心配な場合は事前に写真等を送付して判断を仰いでください。

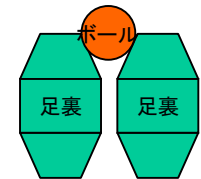
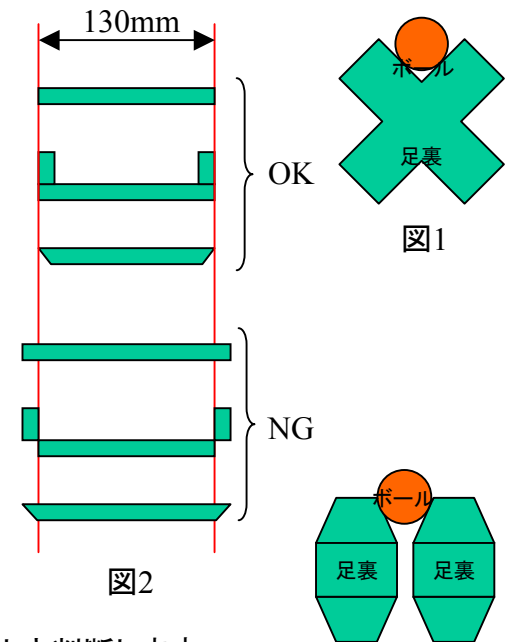


図3