

# ロボット・アスリート CUP 競技規定

## 《大会趣旨》

ロボット・アスリート CUP は、ロボットに取り組んでいる学生や一般ロボットビルダーに、発表と技術交流の場を提供する事で、ロボット技術を発展させること、および市場を活性化させることを目的としたロボット競技会である。

市販ロボットによる競技を中心とすることで参加への敷居を低く保ち、広くロボットの啓蒙活動に努め、特に子供達がロボットに取り組む機会増に寄与することを意図している。

審判を含む運営者は上記を常に意識し、参加者間のイコールコンディション確保に向けて最善の努力をしなければならない。参加者にもまた、常に子供達の模範・手本となることを意識して競技に臨み、その言動によって子供達が持つロボットへの憧れを妨げないことが求められる。そして、審判を含む運営者および参加者は、観客と参加者の安全を最優先として、競技の実施と運営に臨まなければならない。

## 《賞典》

|                    |                         |
|--------------------|-------------------------|
| ダンス競技優勝            | [賞状、副賞 2 万円]            |
| 自由パフォーマンス優勝        | [賞状、副賞 2 万円]            |
| 自律ビーチフラッグ競技(多脚/二足) | 各クラス優勝[賞状、副賞 2 万円]      |
| 自律 20m 走行競技(多脚/二足) | 各クラス優勝[賞状、副賞 2 万円]      |
| ドレスアップ賞(多脚/二足)     | 各クラス優勝[賞状、副賞 2 万円]      |
| 無線 5m 走行優勝         | [賞状、副賞 2 万円]            |
| 無線 10m 障害走優勝       | [賞状、副賞 2 万円]            |
| 二足歩行ハイジャンプ競技優勝     | [賞状、副賞 ROBO-ONE 決勝シード権] |

## 《参加資格》

・参加者の国籍・年齢・所属に制限は設けない。大会趣旨を理解し、尊重できるすべての参加者を歓迎する。

## 《エントリーについて》

大会公式ホームページより、必要事項を入力して事前にエントリーすること。エントリーチーム数に余裕がある場合は大会当日および大会開催中のエントリーも認めるが、スケジュールに間に合わなかった競技の記録は棄権扱いとする。また、競技において著作権者の許諾が必要な楽曲を使用する場合、当日エントリーは認められない。

エントリー費は 1 エントリーあたり 1000 円(高校生以下 500 円)と定める。同一機体による複数競技へのエントリーも認めるが、その場合は参加する競技ごとにエントリー費用を必要とする。

## 《機体規定》(各競技詳細の附則も要参照)

・参加機体は日本国内で市販されている二足歩行ロボットないし多脚ロボットであること。すでに販売終了した製品も可。

・参加機体は以下の項目に抵触しない限り、純正部品、非純正部品、自作部品を問わず自由な改造を認める。

- ▼高速で回転するファンやプロペラなどによって飛行しないこと
- ▼会場・設備を破損および汚損するおそれがないこと
- ▼準備・動作において著しく大きな音を発しないこと
- ▼競技中、観客を傷つけるおそれがないこと
- ▼二足歩行ロボットの場合、「二足」「二腕」「胴体」「頭」を区別できること。
- ▼ロボットのバッテリーは市販品を無改造で使用すること。
- ▼『公共性に反する』、『運営上危険』と審判が判断した参加機体は、  
競技に出場することができない。
- ▼参加の可否を判断するため、審判が判断に必要な試験動作を求める場合がある。  
不安がある参加者は必ず事前に事務局に確認することを推奨する。

#### 《計測》

各競技のタイム計測、制限時間の計測は審判員による手動計測で行う。また、距離の計測はスタートないし最後にターンが認められたラインからロボットの脚までを垂直に計測する。

#### 《審判》

審判団は2人以上によって構成される。ルールに規定されていない事態が起こった場合は、審判団の協議によって判断が下され、最終のものとなる。

#### 《出走順》

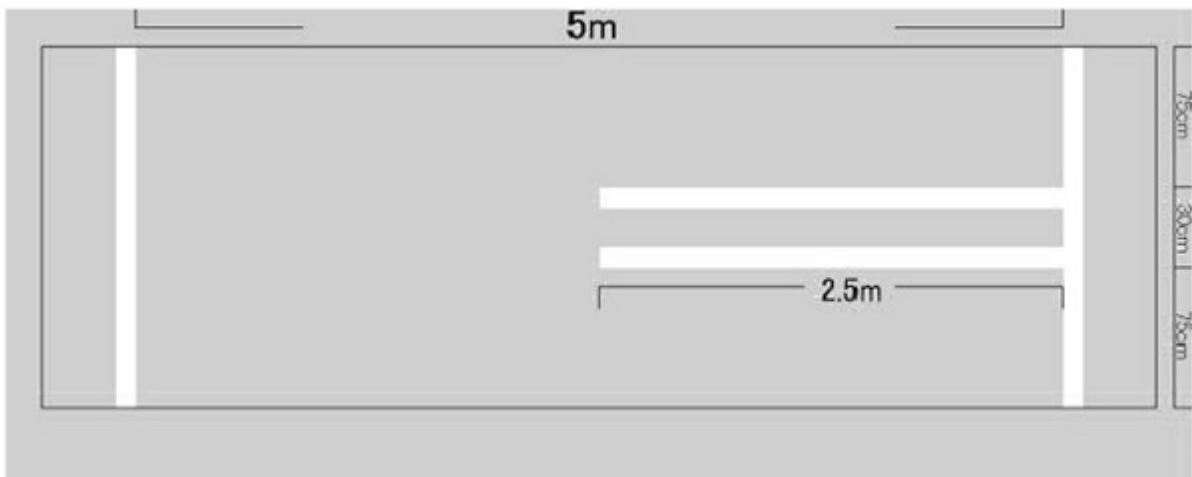
全ての競技の出走順は、当日エントリーも含めた、エントリーの「遅い順」とする。

#### 《大会諸注意》

- ・バッテリーの充電中はその場を離れず、過熱や膨れ等の異常が発生した場合は直ちに充電を中止すること。
- ・ロボットを持ち運ぶ際には、周囲の人や物を傷つけないよう、慎重に持ち運ぶこと。

#### 《公式競技フィールド》

6m×1.8mのパンチカーペット。会場床面に直接敷設され、布テープないし養生テープによって固定される場合がある。



- \*フィールド上の白ラインはすべて白色の布テープで貼付されている。
- \*開催中、実施競技が変わっても、フィールド上のラインはすべて貼付されている。
- \*規定されていない部分の長さについては会場によって異なる場合がある。

## 《パイロン》

パイロンは直径約 10cm、高さ 30cm の円筒形で、KYOSHO 製「D フレックス カラーデカール レッド 96721R」を円筒の側面全周に貼り付けている。円筒の上下面は黒色の塗装が施され、縁に暗灰色保護材が貼り付けられている場合がある。円筒の側方から見た場合に、円筒の上下面とその保護材の幅は 1cm を超えない。円筒上面には超音波送信機のスイッチが設置され、競技中は動作確認用の LED ランプが点灯している。パイロンを立てたとき、床面から高さ 25cm の側面に超音波送信機(KONDO 製 USTX-1 出力強化仕様、到達距離 5m 以上)が 90° ごとに 4 つ埋め込まれている。



真横から(左) / 斜め上から(中) / 多脚クラス用に上下逆にした形 (右)

パイロンは競技ごとに審判によってスタート/ゴールラインおよび折り返しライン上のコース中央の位置に設けられた基準点の直上立てる。このとき、4 つある超音波発信器のうちいずれか 1 つが、向かい合ったスタート/ゴールラインおよび折り返しラインの中央に向くように設置される。多脚クラスの場合、パイロンは上下逆にして立てられる。



## 《各競技規定》

### ●全競技共通規則

【全競技共通規則 1】特別に定める場合を除き、参加者は公式競技フィールドとその上空に、参加するロボット以外の人員や物を配置する、ないし進入させることはできない。

【全競技共通規則 2】「ダンス競技」「自由パフォーマンス」を除くすべての競技において、方向転換・位置調整を目的としない「過度の」横歩行・サイドステップを禁止する。

【全競技共通規則 3】公式競技フィールドからロボットが出た場合、公式競技フィールド外の器物に触れるか、審判が競技続行不可能と判断した時点で競技終了を宣告する。

## ● 自律競技における共通規則

【自律競技共通規則 1】競技開始後、審判以外がロボットに触れることができるのは、「起動させるための1回だけ」とする。

【自律競技共通規則 2】1に定める場合を除き、競技開始後に審判以外がロボットに直接触れた場合、その時点で競技終了とする。

【自律競技共通規則 3】競技開始後、無線・有線・音声・ジェスチャーなどによって、人間がロボットにコマンドを送る行為および疑わしい行為は、その一切を禁止し、コマンドが送られたことが判明した時点で失格とする。

【自律競技共通規則 4】競技中、パイロンに搭載された超音波送信機と同一周波数を発信する機器は、手動・自動を問わず、審判以外が起動することはできない。

【自律競技共通規則 5】競技中、公式競技フィールドの外に目標物や人員を配置すること、および障害となる物品を目隠しすることは、観客の視界を著しく妨げない、および対戦するロボットの妨害とならない限り、許される。

## ● 自律ビーチフラッグ競技（制限時間:5分） [多脚ロボットクラス/二足歩行ロボットクラス共通]

### 【概要】

スタートの合図とともに自律動作によって振り返り、5m先に置かれたパイロンを認識して倒す(触れる)までの時間を競う。複数の参加ロボットがいた場合、予選を実施して記録を採り、タイムの速い順に順位を決定した後、到達位置がパイロンから近い順に順位を決定する。決勝は最大8機によるトーナメント戦で行われる。

### 【競技コース】



\*パイロンはゴールライン上かつコース中央の位置に1つ立てる。

### 【実施方法】

#### < 競技の準備 >

予選は1機ずつ、決勝トーナメントは2機が同時に競技を行う。ロボットはスタートゾーン内の任意の位置でスタート姿勢を取る。トーナメントでは対戦相手よりも予選上位のロボットが走行するレーンを先に選択し、それぞれの走行レーンをスタートゾーンに延長した範囲内でスタート姿勢を取る。機体は全体がスタートゾーン内に収まっていなければならない。

#### ▽多脚ロボットクラスのスタート姿勢

ロボットの正面がスタートラインを基準に 180° 転回して静止した状態。ロボットは競技開始後、スタートゾーン内で 180° 以上転回しなければ走行ゾーンに進入することはできない。

#### ▽[二足歩行ロボットクラスのスタート姿勢

ロボットの正面を床面に向けて(うつ伏せに)寝かせ、かつ両足の裏面をゴールラインに向けた状態をスタート姿勢とする。ロボットは競技開始後、スタートゾーン内で起き上がりを終えてからでなければ走行ゾーンに進入することはできない。

#### < 競技の開始 >

審判はロボットがスタート姿勢をとったのを確認し、合図によって計測を開始する。

#### < 競技の終了 >

- ・ロボットが「発見モーション」を見せたあと、パイロンに触れたとき。
- ・制限時間を超えたとき。
- ・審判が競技の終了を宣告したとき。

#### 注 1) 「発見モーション」について

「発見モーション」は審判がはっきりと認識できる、「その他の動きと明らかに区別できる動き」でなければならない。「発見モーション」を審判が確認できないあいだにパイロンが倒れた場合、パイロンは速やかに競技開始時の位置に戻される。参加機体が妨げとなってパイロンを規定の位置に置けない場合、審判はできる限り規定の位置に近づけて置く。

#### 注 2) 参加ロボット同士の接触について

決勝トーナメントにおいて、スタートゾーンを含む A のレーンに B の機体が進入して A に接触した場合、B はその場で失格となり、競技から除かれる。AB 両者がニュートラルレーンに進入していた場合の接触・転倒、およびレーン分けがなくなった走行ゾーン、およびゴールゾーンにおける接触・転倒は反則としない。

#### 【自律ビーチフラッグ附則 1】

競技に参加するロボットは、一部または全部を、パイロンと著しく似た赤色で装飾・着色することを禁止する。

#### 【自律ビーチフラッグ附則 2】

ゴールゾーン内で競技終了した機体の記録は、ゴールゾーン内での位置を問わず「5m」となる。ただし、複数の機体が 5m を記録した場合はパイロンから機体足先までの直線距離が短い機体を上位とする。

#### 【自律ビーチフラッグ附則 3】

決勝トーナメントにおいて、ニュートラルゾーンおよびレーン分けされていない走行ゾーンにおける接触等により、どちらかの機体が破損する可能性がある、または危険な状態であると主催者ないし審判が判断した場合は、競技を中止し、再レースとする。

---

● 自律 20m 走行競技 (制限時間:5 分) [多脚ロボットクラス/二足歩行ロボットクラス共通]

---

**【概要】**

自律動作によって、公式競技フィールドに設けられた 1 周 10m のコースを 2 周し、そのタイムを競う。制限時間は 5 分。競技は 1 機ずつ実施され、各機が 3 回走行したうちの最も速いタイムないし最も遠くまで到達した距離を成績として採用し、順位を決定する。

**【競技コース】**



\*パイロンは、スタート/ゴールラインおよび折り返しライン上の中央に、それぞれ 1 つ立てる。

\*自律ビーチフラッグのためのラインがフィールド上に貼付されている場合がある。

**【実施方法】**

< 競技の準備 >

ロボットはスタート/ゴールゾーン内の任意の位置に置くことができる。

< 競技の開始 >

審判はロボットがスタート/ゴールゾーン内に置かれたことを確認してから、合図によって競技と計測を開始する。

< ターン (折り返し) >

ターン(折り返し)の成否は、パイロンないしその基準となる折り返しライン上に設けられた基準点を元に審判が判定する。ターンを完了せず、ロボットが折り返しゾーンないしスタート/ゴールゾーンに留まっている場合は、その位置にかかわらず、最後にターンしたライン+5m が記録となる。ターンを完了せずに進路を折り返した場合は、最後にターンしたラインから到達位置までを垂直に計測した距離が記録となる。

< 競技の終了 >

- ・ロボットが 3 回のターンを完了し、スタート/ゴールラインにつま先がかかったとき。
- ・制限時間を超えたとき。
- ・審判が競技の終了を宣告したとき。

### 【自律 20m 走附則 1】

競技中、競技者はフラッグ(パイロン)についての超音波発信器のスイッチを任意のタイミングで ON/OFF するため、フィールド内に立ち入ることができる。

### 【自律 20m 走附則 2】

参加機体数が 10 機を超えた場合、走行回数を減らす場合がある。

---

## ● ドレスアップ賞(多脚クラス/二足歩行クラス)

---

### 【概要】

原則として、外装、塗装、見た目の美しさ、カッコ良さを審査員独自の視点で審査する賞。

### 【実施方法】

開会式の際に審査員が優勝機体を選出し、閉会式において公表・表彰する。

参加ロボットは開会式の時点でドレスアップ賞に臨む外装・衣装を身につけていること。

### 【ドレスアップ賞附則】

著作権者の許可を得ていないキャラクター等に酷似した外装・塗装は審査対象外とする。

---

## ● ダンス競技 (制限時間:2 分)

---

### 【概要】

制限時間内でロボットのみが披露したダンスについて、審査員の投票によって順位を決定する競技。

### 【実施方法】

#### < 競技の準備 >

使用できるのは公式競技フィールド上とその上方空間のみとする。演技中、公式競技フィールド上に参加者が入ることも許される。参加者から申し出があった場合、事務局で用意した 90cm × 45cm の PP 薄板(白色)をフィールド上に敷くことを認める。

#### < 競技の開始 >

審判の合図によって計時が始まると共に、審査が開始される。

#### < 競技の終了 >

参加者から終了の意思が示されるか、制限時間に達した時点で終了する。審査終了後もパフォーマンスの継続が許されることはあるが、審査内容には含まれない。

### 【審査基準】

主に「観客を沸かせているかどうか」で審査が行われる。技術的な難易度など、その他加味される要素は審査員に一任される。

### 【ダンス競技附則 1】

演奏方法にかかわらず、競技で使用する楽曲は、エントリー時に必ず事務局へ申請すること(無申請は使用不可)。著作権者への使用許諾は事務局側で行う。

### 【ダンス競技附則 2】

使用する楽曲が2分を越えている場合、2分を越えた時点で事務局側が楽曲をフェイドアウトさせる。

### 【ダンス競技附則 3】

楽曲の演奏は事務局側のPCを経由した会場PAを使用する。ロボット本体を使用した演奏や参加者側で準備したスピーカーによる演奏も認める。

---

## ● 自由パフォーマンス（制限時間:3分）

---

### 【概要】

制限時間内でロボットを含めた参加者が披露した自由な演技(パフォーマンス)について、審査員の投票によって順位を決定する競技。

### 【実施方法】

#### ＜ 競技の準備 ＞

参加者が使用できるのは公式競技フィールド上とその上方空間のみとする。ロボット以外の小道具を配置・使用することや、公式競技フィールド上に参加者が入ってパフォーマンスすることも許される。観客の協力をあおぐことも可能。いずれの場合も、準備・撤収に著しく時間がかかる場合は制限する場合がある。

#### ＜ 競技の開始 ＞

審判の合図によって計時が始まると共に、審査が開始される。

#### ＜ 競技の終了 ＞

参加者から終了の意思が示されるか、制限時間に達した時点で終了する。審査終了後もパフォーマンスの継続が許されることもあるが、審査内容には含まれない。

### 【審査基準】

主に「観客を沸かせているかどうか」で審査が行われる。技術的な難易度など、その他加味される要素は審査員に一任される。

### 【自由パフォーマンス附則 1】

演奏方法にかかわらず、競技で使用する楽曲は、エントリー時に必ず事務局へ申請すること。オリジナル以外の楽曲を使用している場合、事務局側で使用許諾を申請する。事前の届け出がない場合には使用は認められない。

### 【自由パフォーマンス附則 2】

観客の協力を仰ぐ場合、観客の安全に十分に留意して行うこと。



● 無線&自律 10m 障害走競技 (制限時間:2 分)

【概要】

二足歩行ロボットにより、公式競技フィールドに設けられた 1 周 10m・障害物付きのコースを 1 周し、そのタイムを競う競技。障害物は避ける・飛び越える・または蹴り倒すことができる。制限時間は 2 分。競技は 1 機ずつ実施され、各機が 3 回走行したうちの最も速いタイム、ないし最も遠くまで到達した距離を当日の競技成績として採用し、順位を決定する。

【競技コース】



\*パイロンは、折り返しライン上の中央に 1 つ立てる。

\*自律ビーチフラッグのためのラインがフィールド上に貼付されている場合がある。

コースに設けられる障害物は、白色プラスチックダンボール製で「高さ約 2cm、厚み約 5mm、幅 70cm」とする(設置のための足部分はサイズに含まない)。競技者は以下の制限に抵触しない範囲で、障害物を走行ゾーンの任意の場所に置くことができる。

・往路に 2 つ、復路に 2 つ設置すること。

・スタート / ゴールラインに対して平行になるように置くこと。

・公式競技フィールド上、および往路・復路の走行レーンから大幅にはみ出ないこと。

【実施方法】

＜ 競技の準備 ＞

競技者はロボットをスタート/ゴールゾーン内の任意の位置に置き、走行レーンに障害物を配置する。

＜ 競技の開始 ＞

審判はロボットがスタート/ゴールゾーン内に置かれたことを確認してから、合図によって競技と計測を開始する。

＜ ターン ( 折り返し ) ＞

ターン(折り返し)の成否は、パイロンないしその基準となる折り返しライン上に設けられた基準点を元に審判が判定する。ターンを完了せず、ロボットが折り返しゾーンに留まっている場合は、その位置にかかわらず、5m が記録となる。ターンを完了せずに折り返した場合は、スタート/ゴールラインから到達位置までを垂直に計測した距離が記録となる。

### < 競技の終了 >

- ・ロボットがターンを完了し、スタート/ゴールラインにつま先がかかったとき。
- ・制限時間を超えたとき。
- ・審判が競技の終了を宣告したとき。

### 【無線&自律 10m 障害走競技附則 1】

無線での競技参加を前提としているが、自律での参加も認める。その際は「自律競技における共通規則」を遵守すること。

### 【無線&自律 10m 障害走競技附則 2】

参加機体数が 10 機を超えた場合、走行回数を減らす場合がある。

### 【無線&自律 10m 障害走競技附則 3】

往路・復路の走行レーンを大きく逸れての障害物回避は、これを禁止する。

---

## ● 無線 5m 走行競技（制限時間:1 分）

---

### 【概要】

二足歩行ロボットにより、公式競技フィールドに設けられたスタートゾーンからゴールラインまでの 5m を走行する徒競走。制限時間は 1 分。競技は 1 機ずつ実施され、各機が 3 回走行したうちの最も速いタイムないし最も遠くまで到達した距離を成績として採用し、順位を決定する。

### 【競技コース】



\*自律ビーチフラッグのためのラインがフィールド上に貼付されている場合がある。

### 【実施方法】

#### < 競技の準備 >

競技者はロボットをスタート/ゴールゾーン内の任意の位置に置く。

#### < 競技の開始 >

審判はロボットがスタート/ゴールゾーン内に置かれたことを確認してから、合図によって競技と計測を開始する。

### < 競技の終了 >

- ・ロボットつま先がゴールライン上を通過したとき。
- ・制限時間を越えたとき。
- ・審判が競技の終了を宣告したとき。

### 【無線 5m 走行競技附則 1】

無線での競技参加を前提としているが、自律での参加も認める。その際は「自律競技における共通規則」を遵守すること。

### 【無線 5m 走行競技附則 2】

参加機体数が 10 機を超えた場合、走行回数を減らす場合がある。

### 【無線 5m 走行競技附則 3】

当日のトップタイムを基準として、1 秒以内の記録を複数の参加機体が計時していた場合、該当する参加機体による同時走行優勝決定戦を行う。3 機以上の場合には記録の遅い順に 2 機同時走行のノックアウト方式による勝ち上がりトーナメントとする。

---

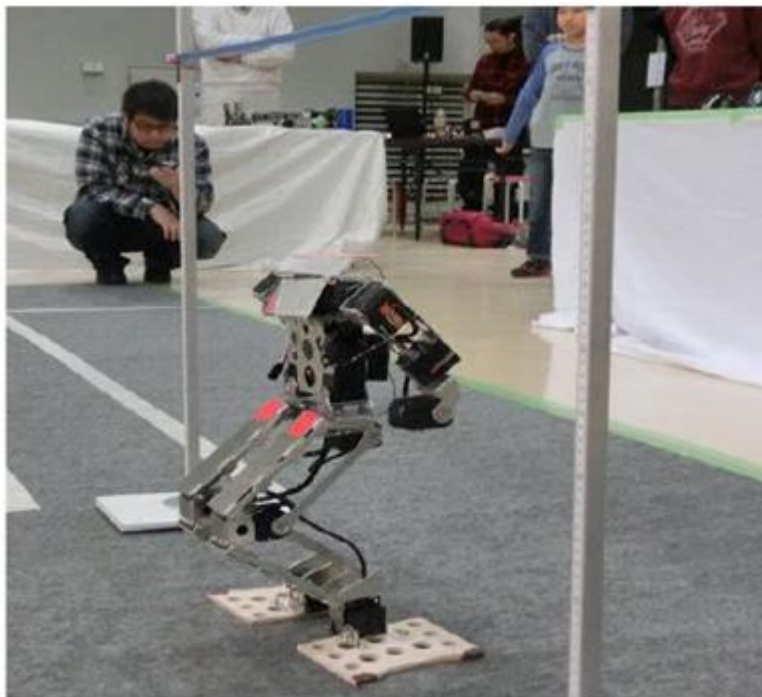
## ● 二足歩行ハイジャンプ競技

---

### 【概要】

二足歩行ロボットの身長を基準として、より高い位置に設定されたバーを頭で落とすことを競う競技。最小単位は 10mm。

### 【競技イメージ】



公式競技フィールド上に 1m 四方の競技エリアを設定し、その内側に立てられた支柱 2 本と、その間に渡したバーからなる。バーはプラスチック製角棒（各辺 10mm）とする。自律ビーチフラッグのためのラインがフィールド上に貼付されている場合がある。

### 【実施方法】

#### < 競技の準備 >

参加ロボットは電源を入れず、手足が最も下方に伸びた状態で足裏から頭頂部までの高さを計測し、これをロボットの身長とする。

最初のジャンプを行う高さは、参加ロボットの身長を+10mm を基準値として、支柱に設けられたゲージによって 10mm 単位で設定することができる。

### < 競技の開始 >

ジャンプは1つの高さに対して3回行うことができる。最初のジャンプを行う高さの+の値が最も少ないロボットから競技を行う。

例) 身長 360mm のロボット A が+20mm、身長 450mm のロボット B が+10mm で最初の競技を行うとき、見た目のバーの高さは 380mm のロボット A のほうが低いが、+の値が低いロボット B から競技をスタートする。ロボット B が+10mm に成功した場合、次のジャンプは2機が出走順に従って競技を行う。

### < 競技の成功と失敗 >

ジャンプは、ロボットの機体全てがフィールドから離れたうえで、バーを頭部が直接接触れることで落下させ、かつ着地で転倒しなかったときに「成功」とみなされる。ロボットが頭部でバーに触れていても、ロボットやその他の衝撃が支柱に加わったことでバーが落下したと判定されたときは、失敗とする。

### < 競技の進行 >

バーの高さは 10mm を最低単位として上げることができる。参加者は任意の高さまでパスを選択することができる。パスを選択してジャンプが失敗した場合、ジャンプに成功した高さが記録となる。

複数のロボットが同じ高さに対して競技を行っている場合は、出走順に従って1回目のジャンプを行った後、再び出走順に従って2回目のジャンプを行うこととする。1機のロボットが連続して競技を行う場合、調整およびバッテリー交換のために1分間のインターバルを認める。

複数の機体が同じ記録で並んだ場合は、バーを数 mm 下げた同点決勝を行う。

### < 競技の終了 >

- ・全ての参加ロボットのジャンプが失敗に終わったとき。
- ・審判が競技の終了を宣告したとき。

#### 【二足歩行ハイジャンプ競技附則 1】

機体規定に沿って製作されている自作二足歩行ロボットによる参加も認める。

#### 【二足歩行ハイジャンプ競技附則 2】

バーに接触する頭頂部は胴体に固定されていること。

#### 【二足歩行ハイジャンプ競技附則 3】

審判は、二足歩行できるロボットであることを確認するため、競技前および競技中の任意のタイミングで歩行テストを行うことができる。

---

## ● その他

---

複数競技へのエントリー可(機体/操縦者/調整者不問)

ダンス&パフォーマンス競技は自律・無線操縦のいずれも参加可能(自由)

各競技共に途中参加も認めますが、スケジュールに間に合わなかった試技は棄権扱い

会場が科学館等の施設であった場合、参加者は入館料が必要となります

選手用にドラムコードを用意しますが、各自延長コードをご持参下さい

お車でお越しの際は規定の駐車料金を駐車場にお支払い下さい。

---

## ● 開催日時&時間

---

日時:2017年11月25日(土)、11月26日(日) ※エントリー締め切り 11月19日(日)

会場:アミューあつぎ 6F (601~603)

※ 次回の開催予定(2018年5月末)

---

## ● 当日のスケジュール

---

11/25(土) 多脚クラス各種競技、ダンス競技、パフォーマンス競技

9:30 ~ 開場/受付開始

10:00 ~ 11:00 参加者選手の公開練習

11:00 ~ 11:30 開会式(5分程度) ⇒ 自律20m1回目

11:30 ~ 12:00 ビーチフラッグ予選

13:00 ~ 14:00 ダンス競技 ⇒ 自律20m2回目

14:00 ~ 15:00 ビーチフラッグトーナメント決勝

15:00 ~ 16:00 パフォーマンス競技 ⇒ 自律20m3回目

16:00 ~ 閉会式(表彰式)

※競技の空き時間はレース場を練習・調整用に開放し、

翌日参加予定の二足歩行ロボットにも練習・調整を認める

11/26(日) 二足歩行クラス各種競技

9:30 ~ 開場/受付開始

10:00 ~ 10:30 参加者選手の公開練習

10:30 ~ 11:30 開会式⇒無線5m&10m障害走1回目、自律20m1回目

11:30 ~ 12:00 ビーチフラッグ予選

13:00 ~ 14:00 無線5m&10m障害走2回目 ⇒ 自律20m2回目

14:00 ~ 15:00 ビーチフラッグトーナメント決勝 ⇒ ハイジャンプ競技

15:00 ~ 16:00 無線5m&10m障害走3回目 ⇒ 自律20m3回目

16:00 ~ 閉会式(表彰式)

---

● 参加者の皆様へ

---

ロボット・アスリートCUPにエントリー頂き、誠にありがとうございます。

以下にエントリーに際しての諸注意事項を記載いたしますので、  
お手数ですが、事前にご確認頂きます様お願い申し上げます。

大会会場の開館時間に合せてご入場下さい。

また、入場料が必要になる会場の場合は、恐縮ですが指定の入場料を  
お支払い頂いてから、大会会場内の競技会開催場所へお越し下さい。

また、会場ではドラムコードでAC電源をご用意しておりますが、延長コードはご持参下さい。  
整備用のテーブルとイスをご用意させて頂いておりますので、  
会場へのテーブル/イスは持ち込み不要です。

なお、賞金を獲得された方は、大会終了後に事務局で用意する用紙に  
ご署名いただきます(名前とご住所)。予めご了承の程お願い申し上げます。

また、当日の様子(動画 /画像)は後日主催者が二次活用する可能性があります。  
問題のある方は事前にお申し出下さい。

---

● 主催が持参する備品

---

賞金、記録用デジカメ、記録用ビデオカメラ、PA一式、運営用延長コード、ドラムコード、  
台車、予備部品(消耗品のみ)、工具箱、パンチカーペット6m×1.8m、  
ビーチフラッグ用パイロン×3(1予備)、ハイジャンプ用バー一式、  
障害物(ハードル)×複数個、養生テープ、布テープ(白)

以上



□大会組織

主催 ロボット・アスリート CUP 実行委員会

運営 ロボットゆうえんち

実行委員長 梓みきお