

第 2 回 UML ロボットコンテスト競技規約 追加

2003 年度競技規約 r 6.1 版に対応
リリース 3 月 25 日 (月)

OTI が主催する第 2 回 UML ロボットコンテスト(略称 UML ロボコン)に関する、競技規約書に追加いたします。本書は、光センサーに装着する遮光材(略称 スカート)について規定しています。

調査の結果 UML ロボコン会場は光量が多いためソフトウェアだけでは明暗の判断が難しいと考えました。光センサーが地面の明暗値を顕著に認識する為にはスカートの装着を推奨します。スカートの装着例を図 1 に示します。スカートでセンサーの読み取り部分を覆うことで外光の影響を抑えています。スカートの形状には規定はありません。しかしコースには数 mm の程度の段差が存在します。それを考慮に入れて作成する必要があります。

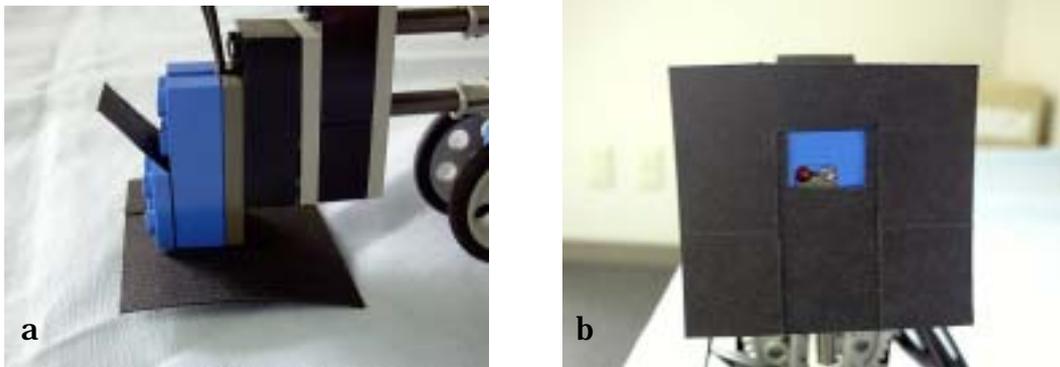


図 1 パスファインダーのセンサー部への装着 (a)横から撮影 (b)地面から撮影

スカートの材質には、レゴの基本セット中の部品または紙を使用するものとします。図 2 にスカートの拡大写真を示します。スカートの大きさに規定はありません。しかし、コースが破壊されると予想できるスカートは、車検時に装着を禁じることがあります。



図 2 スカートの拡大写真