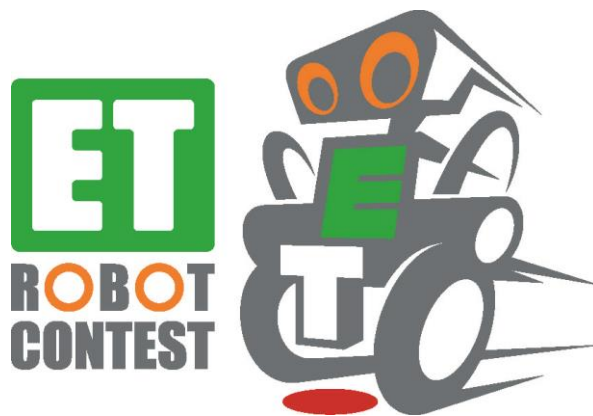


ETソフトウェアロボットコンテスト 2014 競技規約

プラットフォーム、基本開発環境編
第1.0.0版



ETロボコン2014

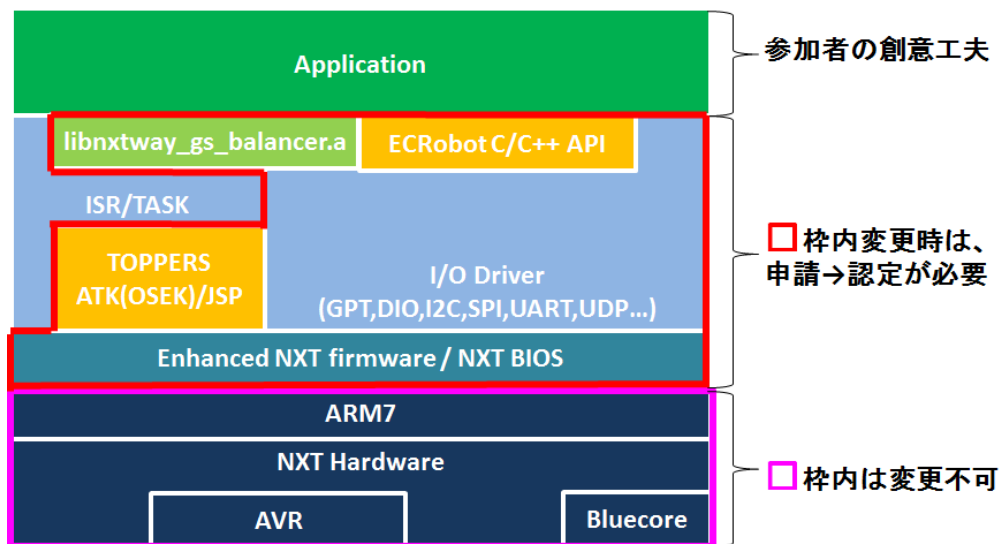
- 基本プラットフォーム
- プラットフォーム新規/改変申請手順
- 認定プラットフォーム
 - nxtOSEK
 - TOPPERS/JSP
 - TOPPERS/ASP
 - leJOS
 - UTOS
- 改訂履歴

- 本部技術委員会では、走行体用ソフトウェアの標準ライブラリとしてnxtOSEKをサポートします。サポート対象のnxtOSEKバージョンは、2.15以上とします。走行体の制御にはnxtOSEKに含まれるコンパイル済みのライブラリlibecrobot.aを利用してください。同様に倒立振子制御は、nxtOSEKに含まれるlibnxtway_gs_balancer.aを利用してください。
- 本部技術委員会では、次に示す範囲をサポート対象とし、全ての参加者が参照できる場で回答を行います。
 - nxtOSEKのTOPPERS/ATK1(旧称：TOPPERS/OSEK)部分
 - nxtOSEKのハードウェア制御ライブラリ(libecrobot.a)
 - nxtOSEKの二輪倒立振子制御ライブラリ(libnxtway_gs_balancer.a)
 - 拡張ファームウェアを利用した実行

プラットフォーム新規/改変申請手順



- 配布されているnxtOSEKのライブラリを再コンパイルしたり、nxtOSEKのOSとしてTOPPERS/ATK1(旧称：TOPPERS/OSEK)以外を利用したりする場合(OSを使用しない場合も含む)は、以下の条件を満たす必要があります。
 - 全ての参加者が容易に利用可能であること。
 - 参加者全員にその内容や利用手順が公開されていること。
 - 競技会前の別途定める期限までに、技術委員会の認定を受けていること。
- また実行環境についても、拡張ファームウェア、nxtOSEKに含まれるNXT BIOSや拡張ファームウェア以外を利用する場合も前述の条件を満たす必要があります。図に申請が必要な範囲を示します。



走行体ソフトウェアの新規/改変申請範囲の概念

- なお本部技術委員会では、nxtOSEK以外に後述するプラットフォーム、基本開発環境の使用を認定しています。
- また、後述するプラットフォーム、基本開発環境以外を使用する場合や基本プラットフォームの改変を行いたいチームは、以下の手順で申請を行ってください。
- 認定可となったものについては、申請者だけでなく、全参加者が利用可能です。
 1. 希望者は、全体参加者MLに申請メールを出す。
 - 申請メールには、以下の内容を記載する必要があります。ファイルサイズ等の問題でメール添付が難しい場合は、Web等での情報公開でもかまいません。
 - 申請の目的、効果
 - 改変・新規のプラットフォーム・基本開発環境の内容
 - 改変・新規のプラットフォーム・基本開発環境の技術資料
 - 使用方法・API等の説明、サンプルプログラムの提供技術委員会が作成/公開している技術資料と同等の内容で提供してください
 2. 本部技術委員会は申請内容を確認し、認定の可否を前述の条件に従って判断する。
 3. 本部技術委員会は、判断結果を全体参加者MLに通知する。

認定プラットフォーム



バージョン	2.15以降	
カーネル	TOPPERS/ATK1	
デバイスドライバ(BIOS含む)	leJOS	
API	libecrobot.a	
倒立振子ライブラリ	libnxtway_gs_balancer.a	
基本開発環境	コンパイラ	GNU ARM
	コンフィギュレータ	sg
入手先	http://lejos-osek.sourceforge.net/jp/index.htm	
サポート	ETロボコン本部技術委員会	
備考	—	

TOPPERS/JSP



バージョン	1.4.4-nxt	
カーネル	TOPPERS/JSP	
デバイスドライバ(BIOS含む)	leJOS	
API	libecrobot.a ベース	
倒立振子ライブラリ	libnxtway_gs_balancer.a	
基本開発環境	コンパイラ	GNU ARM
	コンフィギュレータ	JSP configurator
入手先	http://www.toppers.jp/etrobo.html	
サポート	TOPPERSプロジェクト	
備考	—	

TOPPERS/ASP



バージョン	1.7.0	
カーネル	TOPPERS/ASP	
デバイスドライバ(BIOS含む)	leJOS	
API	TECS	
倒立振子ライブラリ	libnxtway_gs_balancer.a	
基本開発環境	コンパイラ	GNU ARM
	コンフィギュレータ	ASP configurator
入手先	http://www.toppers.jp/etrobo.html	
サポート	TOPPERSプロジェクト	
備考	—	

バージョン	NXJ 0.85以上	
カーネル	JavaVM	
デバイスドライバ(BIOS含む)	leJOS	
API	leJOS	
倒立振子ライブラリ	libnxtway_gs_balancer.aをJava移植	
基本開発環境	コンパイラ	JDK1.5 または 1.6
	コンフィギュレータ	—
入手先	http://www.jacom.co.jp/committee/kikakukaihatsu.html#etrobocon_download	
サポート	銀河系はねうまチーム	
備考	各種問い合わせは、参加者MLにてお願いします。	

バージョン	20130604版	
カーネル	UTOS	
デバイスドライバ(BIOS含む)	UTOS	
API	UTOS + libecrobot.a + libopenel.a	
倒立振子ライブラリ	libnxtway_gs_balancer.a	
基本開発環境	コンパイラ	GNUWing
	コンフィギュレータ	-
入手先	参加者MLにて開示	
サポート	アップウィンドテクノロジー・インコーポレイテッド	
備考	各種問い合わせは、参加者MLにてお願いします。	

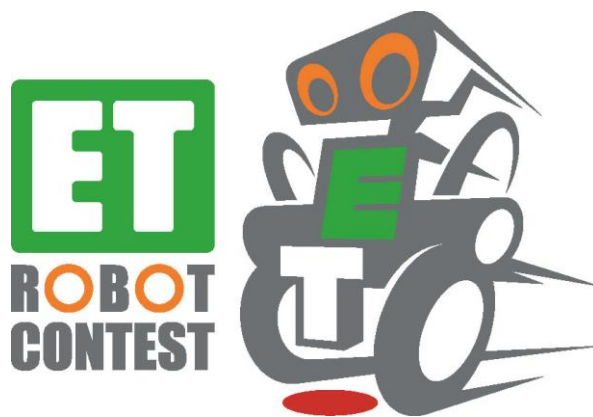
※夏頃にバージョンアップ予定

改訂履歴



版	日付	更新内容
1.0.0	2014/04/13	2013年版をベースに初版作成 ※各プラットフォームのバージョンは暫定

版は、「x.y.z」で振っていく。xは大会ベース版、yは修正リリース版、zは内部修正版とする。



ETロボコン2014