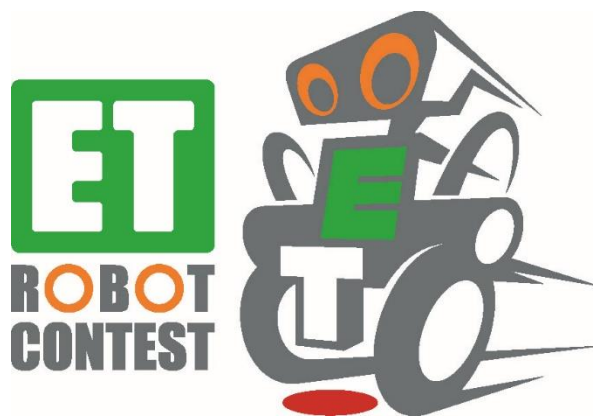


ETソフトウェアロボットコンテスト 2015 プラットフォーム規約

第1.0.3版



ETロボコン2015

- 公式プラットフォーム
- 倒立振子ライブラリ
- プラットフォームの改変について
- 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
 - NXT
 - 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公式プラットフォームとして、次のものをサポートします。環境構築方法はURLを参照してください。

- NXT
 - nxtOSEK
環境構築 https://sourceforge.net/p/etroboev3/wiki/nxtosek_setup/

- EV3
 - EV3RT
 - MonoBrick
 - leJOS
環境構築 <https://sourceforge.net/p/etroboev3/wiki/Home/>

倒立振子ライブラリ



- デベロッパー部門プライマリークラスで用いる倒立振子ライブラリは、次の指定のものを使用してください。

- NXT
 - nxtOSEK
パッケージに含まれる `nxtOSEK¥ecrobot¥nxtway_gs_balancer`

- EV3
 - EV3RT
 - MonoBrick
 - leJOS
サンプルプログラム入手先
https://sourceforge.net/p/etroboev3/wiki/sample_program/
にある各サンプルプログラムに含まれる `balancer*.*`

- 上記「倒立振子ライブラリ」は配布形態を問わず公式プラットフォームの一部とみなします。

プラットフォームの改変について



- ハードウェアの変更は認められません。
- 各公式・認定プラットフォームで提供されているコード部分を修正した場合、「プラットフォームの改変」に該当します。
- 倒立振子ライブラリ中のパラメータ調整や起動画面の差し替えなど、単にデータを修正するのみである場合は、「プラットフォームの改変」には該当しません。
- 各種ライブラリの利用、またはOSに対するパッケージのインストールは、「プラットフォームの改変」には該当しません。
- 公式・認定プラットフォームの内容を改変して利用するに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、技術委員会の定めた手順を完了していること。

- MonoBrick・leJOS他「GitHub」によりホストされているプラットフォームを改変して使用する場合や新規利用を申請する場合は、以下の手順で申請を行ってください。
 1. 希望者は、配布元リポジトリ上のブランチを、自分が管理するGitHub上の公開リポジトリにフォークする。
 2. 必要な修正を加え、上記の自リポジトリで公開状態にする。
 3. 上記自リポジトリのURLを、全体参加者MLにて公開する。
 - 本部技術委員会による認定は必要としません。
 - 修正のたびに申請する必要はなく、最初の一度で構いません。
- 自ら新規にプラットフォームを作成して利用する場合も、上記と同様の手順で申請してください。
- ライセンスには充分注意してください。

- 前項「プラットフォーム新規/改変申請手順・1」で示した以外のプラットフォームでは、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。

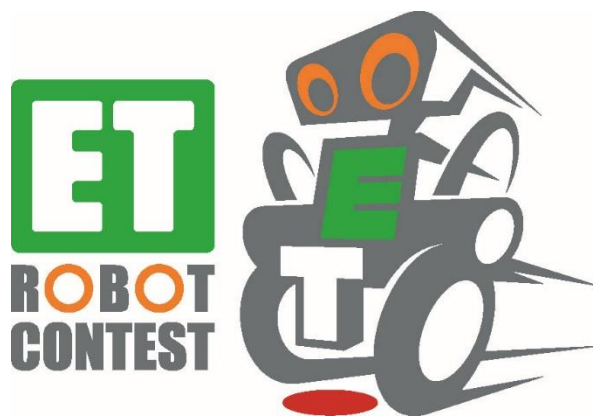
1. 希望者は、全体参加者MLに申請メールを出す。

- 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 (NXT)



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

- 2015/04/30 rev1.0.3 本部技術) 棚橋
 - 2015年度公開初版



ETロボコン2015