

# ET ソフトウェアデザイン ロボットコンテスト 2024

プライマリークラス・アドバンストクラス

競技規約 1.0.1 版



## 目次

1. はじめに	4
1.1. 対象とする読者	4
1.2. 本規約の構成	4
1.3. 用語	4
1.4. 関連文書	5
2. 参加チーム	5
2.1. 競技者	5
2.2. スターター	6
2.3. サポーター	6
3. 走行体及び開発環境	6
3.1. 走行体ソフトウェア	6
3.2. 走行体全体の定義	6
3.3. 開発環境・ツール	7
3.4. 無線通信デバイス	7
4. 大会の進行	7
4.1. 大会進行の概要	7
4.2. 受付	7
4.3. 試走	7
4.3.1. 試走における参加チームの振る舞い	8
4.3.2. 調整用ガジェット	9
4.4. 車検	9
4.4.1. 車検における参加チームの振る舞い	10
4.4.2. 車検後のトラブル	10
4.5. 競技	10
5. 競技：クラス共通	11
5.1. 競技フィールド	11
5.2. コース	12
5.2.1. コースの装飾	12
5.2.2. スタート/ゴールラインとスタート/ゴールエリア	13
5.2.3. ゲートライン	13
5.3. 競技の進行	14
5.4. ターンの進行	15
5.4.1. 無線通信デバイスの設置	16
5.4.2. キャリブレーション準備	16
5.4.3. キャリブレーション開始指示	16
5.4.4. キャリブレーション	16
5.4.5. スタート準備	16

5.4.6. スタート合図.....	17
5.4.7. 走行体スタート.....	17
5.4.8. リザルトポイント提示 .....	17
5.4.9. リザルトポイント確認 .....	17
5.5. 走行体 及び 無線通信デバイスの操作・接触.....	18
5.6. リザルトポイント .....	18
5.6.1. 走行ポイント .....	18
5.6.2. ボーナスポイント .....	19
5.7. スタート/ゴールエリアへの走行体の設置 .....	19
5.8. 走行体のスタート操作 .....	20
5.9. スタート.....	20
5.10. フライングスタート.....	21
5.11. 走行体の完全停止 .....	21
5.12. 中間ゲート通過 .....	21
5.13. LAP ゲート通過 .....	22
5.14. ゴール.....	23
5.15. ダブルループ NEO .....	24
5.15.1. チェックポイント通過 .....	24
5.16. デブリリムーバル .....	25
5.16.1. デブリボトル .....	26
5.16.2. デンジャボトル.....	26
5.16.3. デブリボトル移動 .....	27
5.16.4. デンジャボトル移動.....	27
5.17. スマートキャリー .....	28
5.17.1. キャリーボトル .....	29
5.17.2. ディセーブルゾーン .....	29
5.17.3. キャリーボトル移動 .....	29
5.17.4. ランディング.....	31
5.17.5. スマートランディング .....	34
5.18. リタイア.....	34
5.19. 失格.....	34
5.20. 再レース.....	35
6. 【P】競技：プライマリークラス .....	36
6.1. 【P】コース .....	36
6.2. 【P】ターン進行.....	37
6.2.1. 【P】キャリブレーション.....	37
6.2.2. 【P】スタート準備 .....	37
6.3. 【P】デブリリムーバル.....	38
6.3.1. 【P】配置パターン.....	38
6.4. 【P】スマートキャリー .....	38
6.4.1. 【P】キャリーボトル配置場所.....	38

6.5. 【P】ボーナスポイント .....	39
7. 【A】競技：アドバンストクラス.....	40
7.1. 【A】コース .....	40
7.2. 【A】ターン進行 .....	41
7.2.1. 【A】キャリブレーション.....	41
7.2.2. 【A】スタート準備.....	41
7.3. 【A】ロボコンスナップ NEO .....	42
7.3.1. 【A】ベストショット・パーフェクトショット.....	43
7.3.2. 【A】ナイスショット .....	43
7.3.3. 【A】競技システムへのアップロード .....	44
7.4. 【A】デブリリムーバル .....	44
7.4.1. 【A】配置パターン .....	44
7.5. 【A】スマートキャリー.....	44
7.5.1. 【A】設置場所.....	45
7.6. 【A】ボーナスポイント.....	45
8. 無線通信デバイス.....	47
8.1. 大会会場ガイダンス .....	47
8.2. 無線通信デバイス.....	48
8.3. 無線通信デバイス用ソフトウェア.....	48
8.4. 無線通信デバイスの申請/承認.....	49
8.5. 無線通信デバイスと走行体のペアリング.....	49
8.6. 無線通信デバイスの設置 .....	49
8.7. 無線通信デバイスと走行体の通信 .....	49
8.8. 無線通信デバイスの操作 .....	49
8.9. 競技規約違反時の処置 .....	50
9. その他禁止事項 .....	50
10. 改版履歴.....	51

## 1. はじめに

本規約は、ET ソフトウェアデザインロボットコンテスト 2024 プライマリークラスまたはアドバンストクラスの競技規約を規定するものである。なお、章及び節のタイトルに【P】と付与されている箇所はプライマリークラス、【A】と付与されている箇所はアドバンストクラスにのみ、それぞれ適用する。

### 1.1. 対象とする読者

本規約は、プライマリークラスまたはアドバンストクラスへの参加チームを読者の対象とする。

### 1.2. 本規約の構成

下記の構成で競技の規約を示す。

- 2 章にて、参加する上でのチーム構成、及びメンバーの役割を記載する。
- 3 章にて、参加する上で用いる走行体、及び開発環境について記載する。このうち 無線通信デバイスについては、8 章にて詳細を説明する。
- 4 章にて大会の流れを説明する。
- 5 章にて、クラス共通となる競技内容について記載する。
- 6 章から 7 章にて、クラス別の競技内容について記載する。
- 9 章に示す禁止事項も参照のこと。

### 1.3. 用語

本規約で使用する用語を表 1-1 に示す。

表 1-1 用語一覧

No.	用語	詳細
1	ET ロボコン	ET ソフトウェアデザインロボットコンテストの略称。
2	実行委員会	ET ロボコンを運営する組織。 正式名称「ET ソフトウェアデザインロボットコンテスト実行委員会」
3	審判	競技で各種判定を下す実行委員。各種判定について最終決定する絶対的権限を持つと共に、参加者への説明責任を持つ。
4	競技フィールド	コース及び操作台から構成された、競技を行うスペース。
5	ピット	大会当日、参加チームごとに割り当てられる作業スペース。走行体などの準備や待機スペースとして使用できる。
6	車検場	大会当日、車検を受けるスペース。車検を担当する実行委員が待機している。
7	ゼッケン	ピット及び競技フィールドへ立ち入る参加者が着用する札。
8	走行体全体	3.2 を参照のこと。
9	act:	図が UML2.0 のアクティビティ図であることを示す。
10	stm:	図が UML2.0 のステートマシン図であることを示す。
11	class:	図が UML2.0 のクラス図であることを示す。

12	SPIKE	LEGO® Education SPIKE Prime の略称。
----	-------	----------------------------------

## 1.4. 関連文書

本規約と関連のある文書を表 1-2 **関連文書一覧**に示す。

表 1-2 関連文書一覧

No.	詳細
1	HackSPi 組み立て手順書
2	ET ソフトウェアデザインロボットコンテスト 2024 難所組立図
3	ET ソフトウェアデザインロボットコンテスト 2024 競技システム API 仕様書
4	ET ソフトウェアデザインロボットコンテスト 2024 デブリリムーバル配置パターン

## 2. 参加チーム

チームで参加する必要がある。参加チームの構成を図 2-1 に示す。

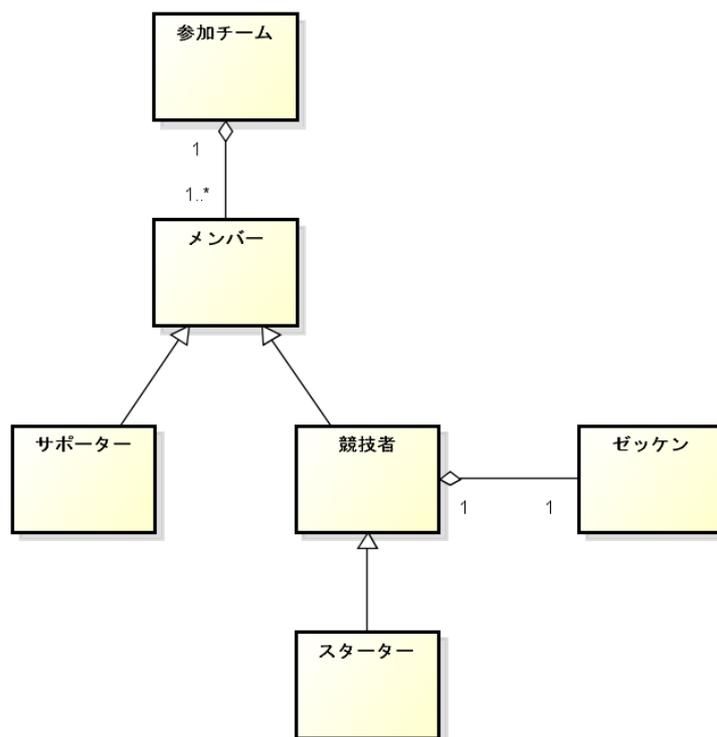


図 2-1 class: 参加チームの構成

参加チームは、1 名以上のメンバーで構成される。メンバーは、1 つの参加チームにのみ所属できる（部門やクラスの異なる参加チームへ複数所属することは可能とする）。メンバーは、競技者（スターター）、競技者（スターター以外）、サポーターのいずれかの役割を担う必要がある。大会中、各メンバーの役割は自由に変更しても構わない。

### 2.1. 競技者

競技者は必ずゼッケンを着用しなければならず、必ず 1 名以上いなければならない。競技者は、大会中に参加チームへ提

## 2.2. スターター

---

スターターは、主に以下の役割がある。

- 大会当日の競技（5 章）で、走行体の準備から走行スタートまでを対応する

スターターは、競技者の中から選出すること。また、スターターは 最大 2 名まで選出可能である。

## 2.3. サポーター

---

サポーターは、ゼッケンを着用していないメンバーである。サポーターはピット及び競技フィールド内への立ち入りはできない。そのため、大会中は観客席などのオープンスペースでの作業、待機となる。なお、競技者からゼッケンを受け取り着用することで、サポーターから競技者になることを可能とする。

## 3. 走行体及び開発環境

---

本章では、競技の実施に用いられる競技環境におけるプライマリークラスまたはアドバンストクラス固有となる部分について記載する。

### 3.1. 走行体ソフトウェア

---

参加チームが競技用に作成または生成するソースコードまたはモデルは、そのソフトウェアとしての機能・構造・振る舞いが審査のために提出するモデルと全く関連のないものであってはならない。

走行体ソフトウェアを動作させるプラットフォームについては、下記のもの公式に利用可能である。これらはコミュニケーションツールまたは ML にて告知の上、随時更新されることに留意すること。

SPIKE : <https://github.com/ETrobocon/RasPike/wiki>

各プラットフォームは、ET ロボコン開催中に行われたバージョンアップも含め、任意のバージョンを利用して構わない。ただし、実行委員会からのサポートは、技術教育に用いられたプラットフォームとそのバージョンに対してのみを保証するものとし、それ以外のプラットフォームやバージョンに対するサポートは限定的なものになる場合があるため留意すること。

### 3.2. 走行体全体の定義

---

走行体で用いるケーブルや装飾を含めて、走行体全体とする。各種ゲート等の判定では、走行体全体か一部の扱いが異なる場合があるので、注意すること。

### 3.3. 開発環境・ツール

参加者が使用する開発ツールは、市販されているもの、参加者が独自に作成したもの等、制限はない。ただし、使用ツール等のライセンスには十分留意すること。

### 3.4. 無線通信デバイス

8 章に準拠する 無線通信デバイスを使用することができる。

## 4. 大会の進行

本章では、プライマリークラスとアドバンストクラスで共通となる大会進行について記載する。

### 4.1. 大会進行の概要

大会進行の例を図 4-1 に示す。具体的なタイムテーブルは、大会当日までに実行委員会より参加チームへ通知される。

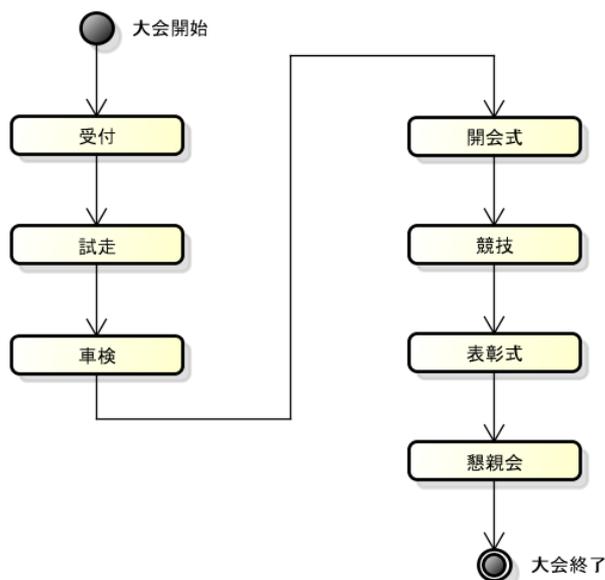


図 4-1 act: 大会進行の例

### 4.2. 受付

大会当日、参加チームは受付を済ませる必要がある。受付で参加チームへ 4 名分のゼッケンが配布される。ゼッケンとメンバーの関係については 2 章を参照のこと。

### 4.3. 試走

試走では、競技者が競技フィールドに設置されたコースを使用して、持参した走行体を調整することができる。多くの場合、複数の参加チームをグループに分け、グループごとに試走できる時間帯を設ける。



図 4-3 stm: 試走での参加チームの振る舞い

### 4.3.2. 調整用ガジェット

調整用ガジェットとは、走行体や 無線通信デバイスを調整するために用いる機器の総称である。競技者は調整用ガジェットを競技フィールド内へ持ち込み、使用することができる。調整用ガジェットの例を以下に示す。

- 距離を計測するためのメジャー
- 環境光を計測するための SPIKE
- コース上の手の届かない場所へ走行体を設置するためのマジックハンド
- 走行体の Raspberry Pi と無線通信デバイスを一時的に接続させる LAN ケーブル

走行体の転倒や暴走などにより、コース上の手の届かない場所から走行体を除去したい際は、実行委員の指示に従うこと。

### 4.4. 車検

車検では、参加チームが持参した走行体及び無線通信デバイスが規定通りのものであるか、実行委員が検査する。検査を通することができる走行体は 1 台のみであり、無線通信デバイスも 1 台のみとなる。

車検に合格した参加チームには、各種シールを配布する（図 4-4）。競技では、配布する各種シールを貼付した走行体及び無線通信デバイスのみ使用できる。

定められた時間内に車検に合格できなかった参加チームについては、審判が走行可能と判断した場合エキシビションとして参加することができる。

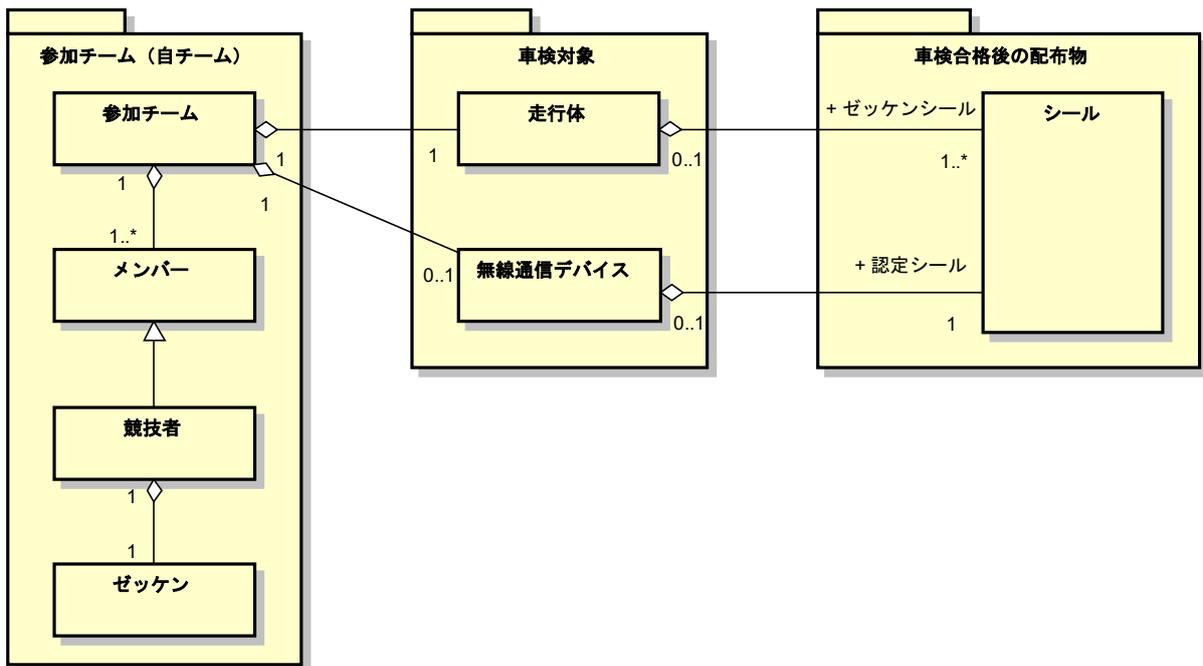


図 4-4 class: 参加チームと車検の関係

車検完了後、参加チームが走行体及び無線通信デバイスの検査項目に関する変更を加えてはならない（走行体のプログラムは、車検後も入れ換え可能とする）。

#### 4.4.1. 車検における参加チームの振る舞い

車検における参加チームの振る舞いを図 4-5 に示す。なお、車検場での作業は競技者が対応すること。

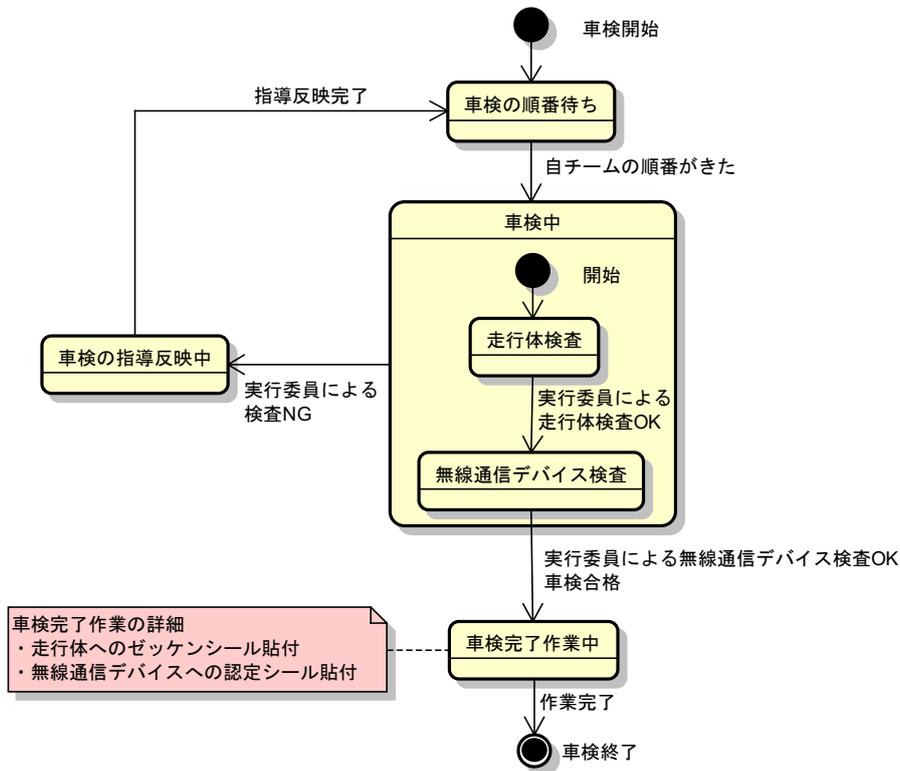


図 4-5 stm: 車検での参加チームの振る舞い

#### 4.4.2. 車検後のトラブル

車検後に走行体及び無線通信デバイスにトラブルが発生した場合は、速やかに実行委員会へ相談すること。実行委員の立会いなく、トラブル解決のために走行体や無線通信デバイスへ変更を加えないこと。

#### 4.5. 競技

競技の詳細について、プライマリークラス及びアドバンストクラス共通の事項については 5 章、プライマリークラスに関する事項は 6 章、アドバンストクラスに関する事項は 7 章に、それぞれ記載する。

## 5. 競技：クラス共通

本章では、競技においてプライマリークラス及びアドバンストクラスで共通となる部分について記載する。

### 5.1. 競技フィールド

競技フィールドと参加チームの関係を図 5-1 に示す。

競技フィールドには、スターターのみ立ち入ることができる。

無線通信デバイスを使用する場合は、競技フィールドにある操作台に設置すること。操作台はコースのスタート/ゴールライン付近に設置されるが、大会により異なる。その他 無線通信デバイスの設置に際して、8.6 節も参照のこと。

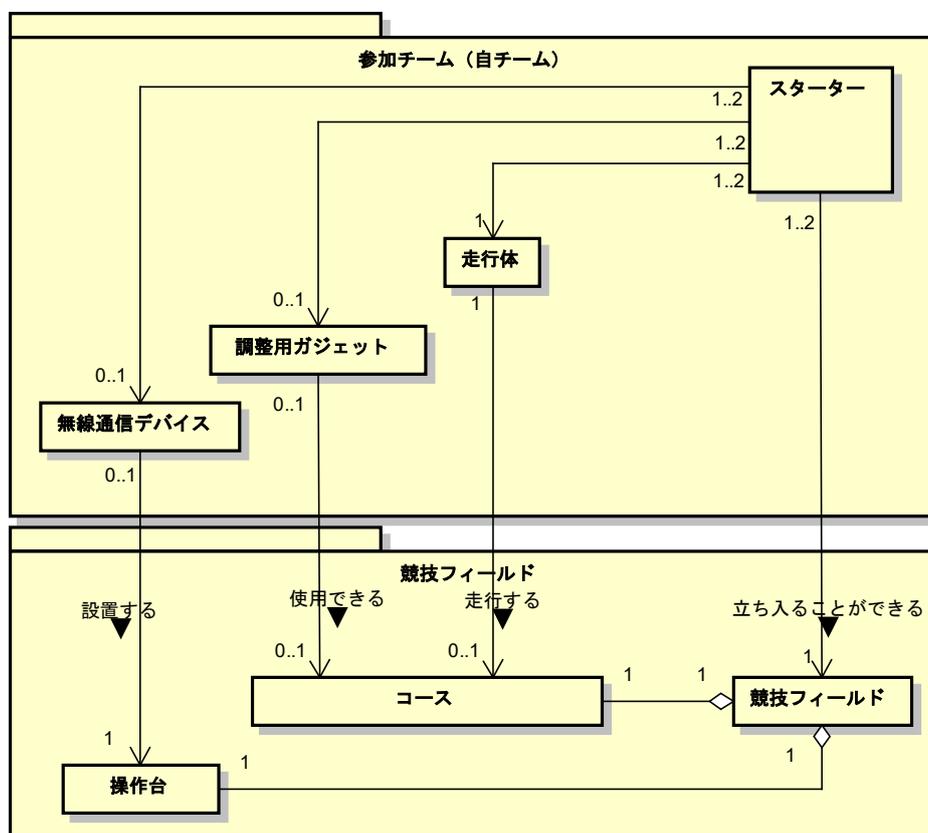


図 5-1 class: 競技での参加チームと競技フィールドの関係

## 5.2. コース

コースは布地で形成され、専用の土台の上に設置される。土台の上に布を設置する設計の都合上、コースの一部にしわが発生することがある。このしわについては、審判が競技実施に耐えられない状態になったと判断した場合、除去する作業を行うことがある。

プライマリークラス及びアドバンストクラスでは、1つのコースを共用する。

図 5-2 に、コース上に何も置いていない状態の全景を示す。なお図 5-2 に限らず、本書に示すコース画像は規約説明のためのサンプルである。参加チームには別途本番コースのデータが配布されるので、正式にはそちらを参照すること。

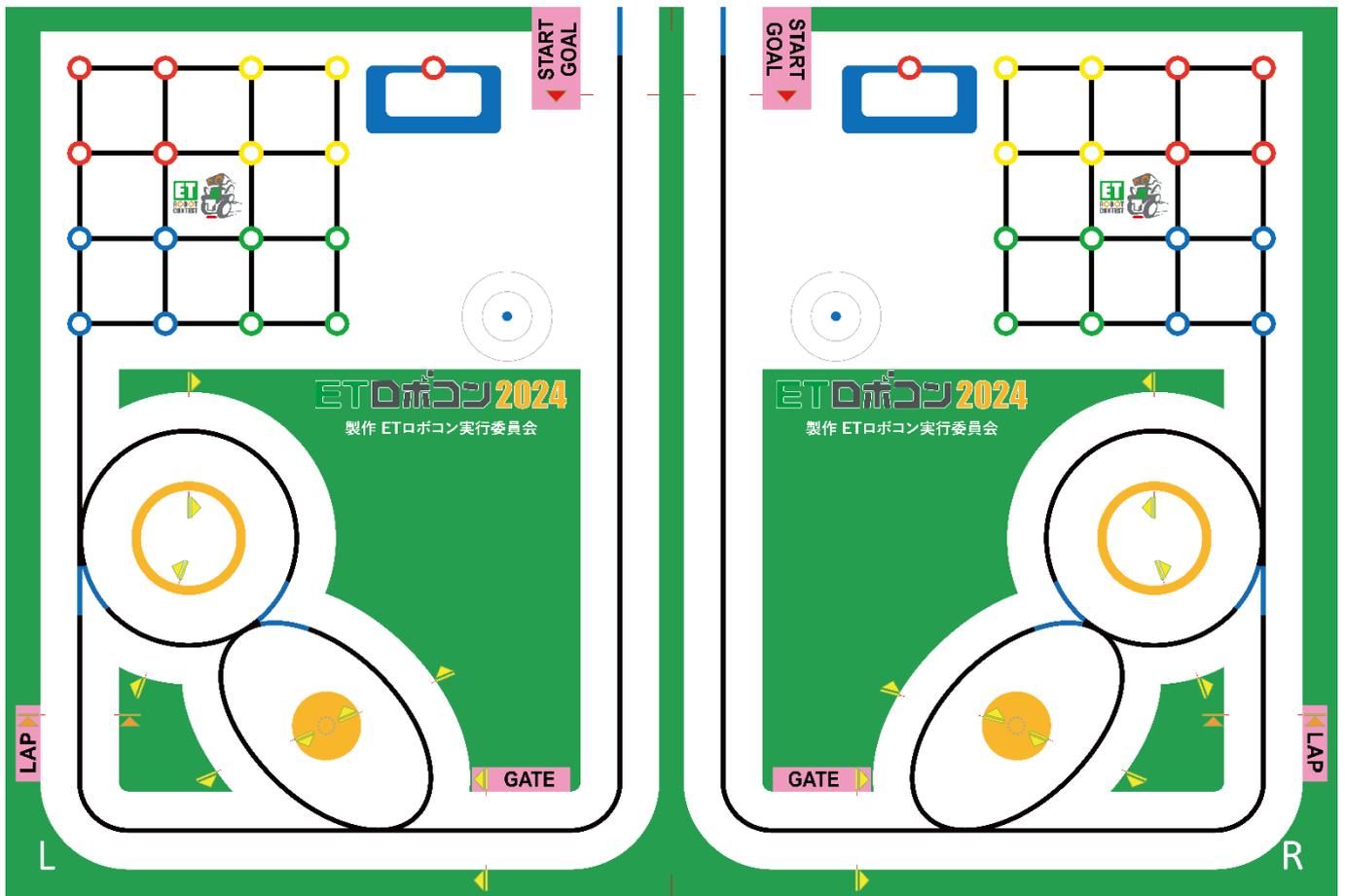


図 5-2 コース全景

### 5.2.1. コースの装飾

コース上の緑色のエリアと、スタート/ゴールライン(5.2.2 節)とゲートライン(5.2.3 節)の場所を示す矢印には、実行委員会が装飾品（大会開催地の名産品やスポンサー看板など）を複数個所に設置する。装飾品の置かれ方は不定であり、参加チームがリクエストをすることはできない。装飾品の配置は、大会当日の試走開始時までには確定し、大会終了まで変更されない。ただし以下に含まれる緑色のエリアには装飾品は設置されない。

- ET ロボコン 2024 ロゴ、ET ロボコンキャラクターロゴ

- 緑色のブロックサークル（5.16 節）

なお試走及び競技における走行体の接触などにより、装飾品の配置にはずれが生じ得る。試走におけるずれはその都度（遅くとも競技開始までに）、競技におけるずれは次のターン（5.4 節）の開始時まで、実行委員により試走開始時の配置に戻るよう修正される。その上で生じた修正しきれないずれについて、参加チームが更なる修正をリクエストすることはできない。

### 5.2.2. スタート/ゴールラインとスタート/ゴールエリア

競技のスタート位置には「スタート/ゴールライン」及び「スタート/ゴールエリア」が設けられている。

スタート/ゴールラインは、コースの黒線を跨がないように分断して引かれた赤い線で構成されており、分断部分が仮想的に直線につながっていると見なす。図 5-3 に示す。

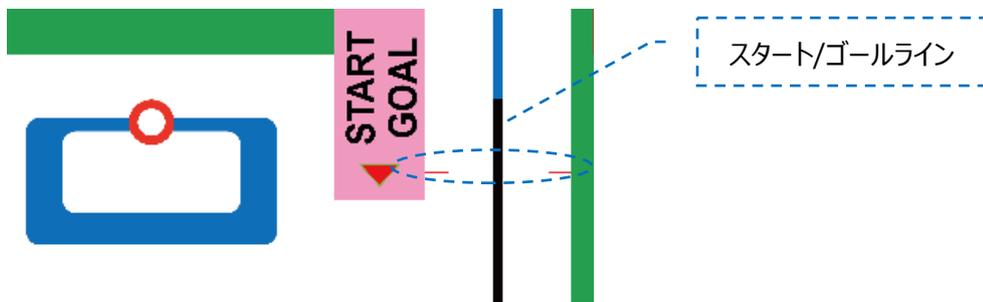


図 5-3 スタート/ゴールライン(Lコースの例)

スタート/ゴールエリアは、スタート/ゴールライン手前の白部分及び黒線の領域を指す。図 5-4 に青斜線にて例を示す。

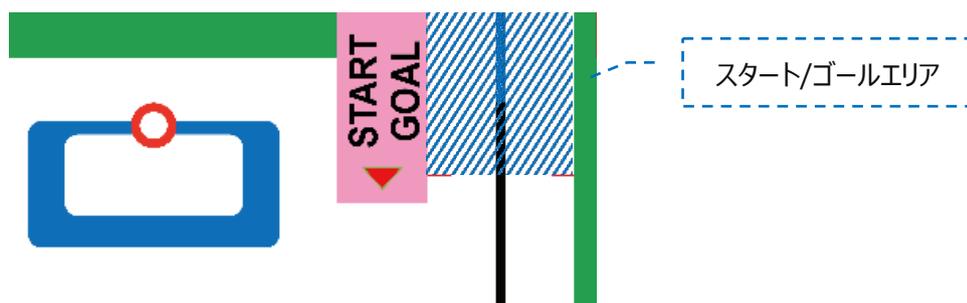


図 5-4 スタート/ゴールエリア(Lコースの例)

### 5.2.3. ゲートライン

競技のスタート後に通過する中間ゲート（コース上：GATE）及び LAP ゲート（コース上：LAP）には、「ゲートライン」が設けられている。スタート/ゴールラインと同様、これらは黒線を跨がないように分断して引かれた赤い線で構成されており、分断部分が仮想的に直線につながっていると見なす。図 5-5 に中間ゲートのゲートライン、図 5-6 に LAP ゲートのゲートラインの例を示す。

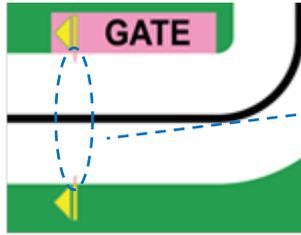


図 5-5 中間ゲートのゲートライン例  
(Lコースの中間ゲート)

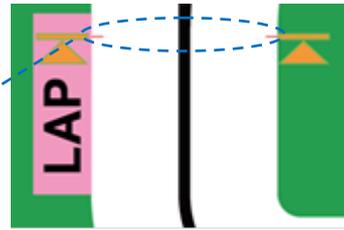


図 5-6 LAPゲートのゲートライン例  
(LコースのLAPゲート)

### 5.3. 競技の進行

競技では、1 チーム当たり L コースと R コースを 1 回ずつ走行し、各コースのリザルトポイント（5.6 節）のいずれか大きい方により順位を決定する。競技は、ラウンドとターンで構成されており、ターンごとに 2 チームが L コースと R コースを同時に走行する。

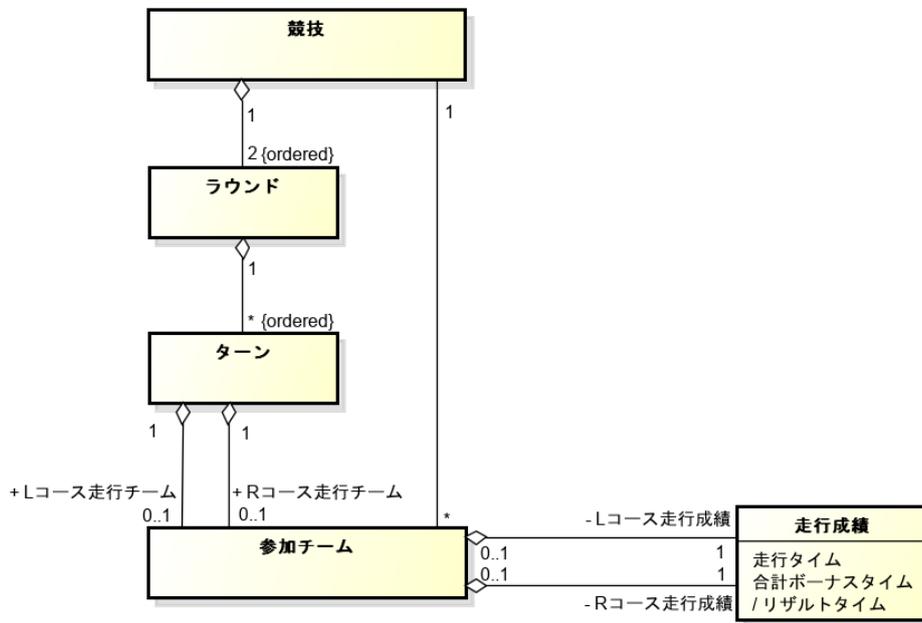


図 5-7 class: 参加チームと競技の関係

競技の具体例を図 5-8 に示す。

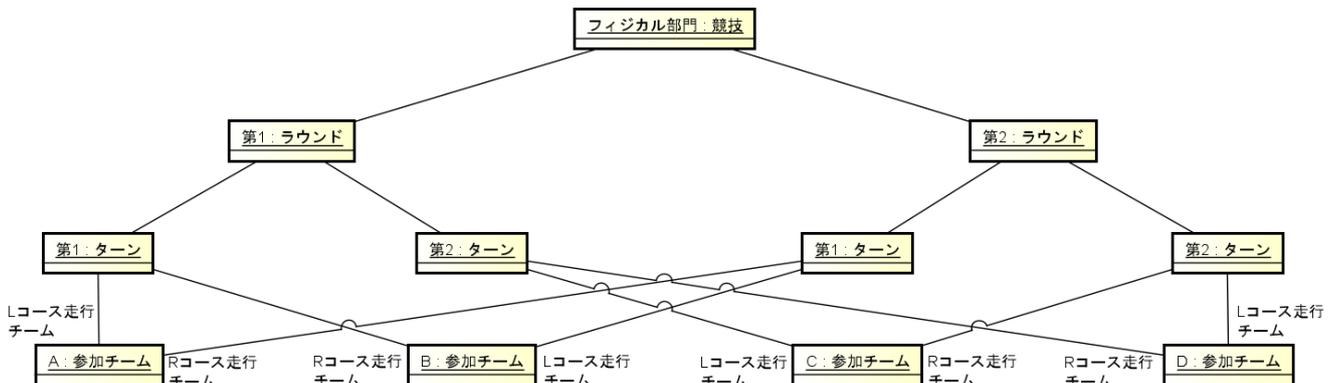


図 5-8 object: ラウンドとターンと参加チームの関係 (例)

競技は、表 5-1 に示す順番で実施する。

表 5-1 競技の順番

順番	ラウンド	ターン	Lコース走行チーム	Rコース走行チーム
1	第 1 ラウンド	第 1 ターン	参加チーム A	参加チーム B
2		第 2 ターン	参加チーム C	参加チーム D
3	第 2 ラウンド	第 1 ターン	参加チーム B	参加チーム A
4		第 2 ターン	参加チーム D	参加チーム C

参加チームがどのターンで走行するかについては、大会当日までに実行委員会より参加チームへ通知される。大会当日の状況により、参加チームが 2 チーム揃わないターンについては、実行委員会がチームに模した走行体を用意し空きコースを走行させる。

#### 5.4. ターンの進行

図 5-9 にターンの流れを示す。

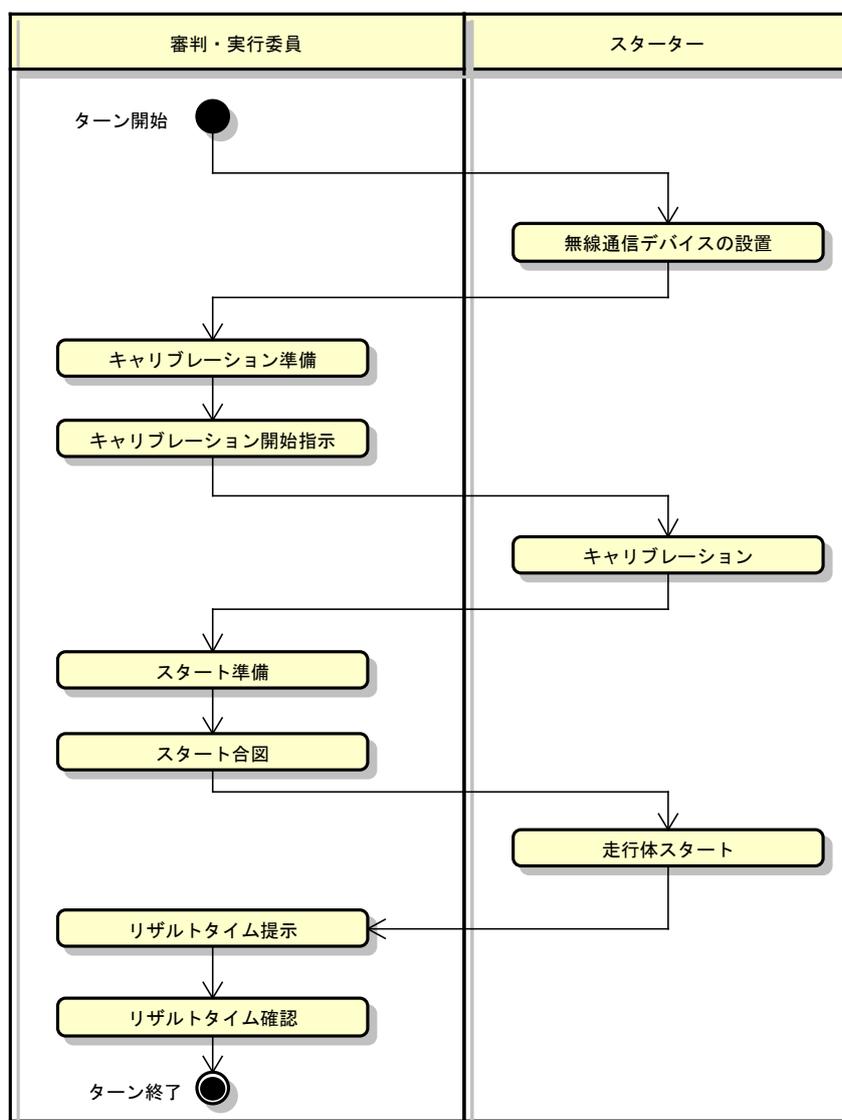


図 5-9 act: ターンの流れ

### 5.4.1. 無線通信デバイスの設置

スターターは、無線通信デバイスの持ち込みがあれば、その設置を行う。詳細は 8.6 節を参照のこと。

- アドバンストクラスにおいては、設置台に用意された LAN ケーブルと 無線通信デバイスの接続を行ってよい。

### 5.4.2. キャリブレーション準備

審判・実行委員は、この後に行われるキャリブレーションに先立つ準備として、以下を行う。

- デブリリムーバル・スマートキャリアの準備：
  - PET ボトルを図 5-10 に示す「PET ボトル設置場所」に設置。

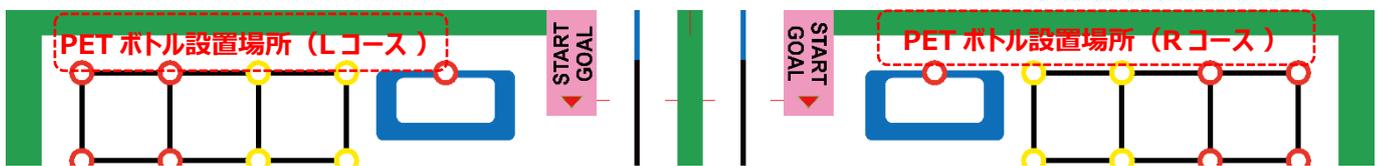


図 5-10 PET ボトル設置場所

### 5.4.3. キャリブレーション開始指示

審判・実行委員は、スターターにキャリブレーションの実施を指示する。

### 5.4.4. キャリブレーション

スターターは、走行体や 無線通信デバイスの調整を行う。このための時間として 1 分間が与えられ、これをキャリブレーション時間と呼ぶ。スターターはこの時間内に調整を完了させるとともに、以下も完了させなければならない。時間内に完了できない場合、審判の判断によりスタート準備へ移行する。

- 走行体のスタートエリアへの設置。詳細は 5.7 節を参照のこと。
- キャリブレーションに持ち込む調整用ガジェット (4.3.2 節) があれば、その撤去。撤去先は 無線通信デバイスの設置個所とする。
- プライマリークラスにおいては、6.2.1 節も参照のこと。
- アドバンストクラスにおいては、7.2.1 節も参照のこと。

### 5.4.5. スタート準備

審判・実行委員は、スタート合図に先立ち以下の準備を行う。

- 参加チームのクラスに応じた難所の設置
  - 両クラス難所「デブリリムーバル」については、5.16 節を参照のこと。
  - 両クラス難所「スマートキャリア」については、5.17 節を参照のこと。
  - アドバンストクラス難所「ロボコンスナップ NEO」については、7.3 節を参照のこと。

- 必要に応じ、5.3 節の規定によるチームに模した走行体の設置。

#### 5.4.6. スタート合図

---

審判・実行委員は、スタートさせる準備が整ったと判断したら、「Go to the start! Ready!」の掛け声の後、スタート準備合図「3...2...1...」を開始する。その後、審判はスタート合図「Go!」の掛け声を掛ける。

- ここではフライングスタートが成立し得る。詳細は 5.10 節を参照のこと。

また、審判・実行委員は、スタート合図で以下を行う。なお、これは両クラス共通とする。

- アドバンストクラス難所「ロボコンスナップ NEO」の列車の走行を開始。なお、周回方向については、大会当日の試走前に公開され、周回方向は L コース、R コースで同一とは限らない。

#### 5.4.7. 走行体スタート

---

スターターは、スタート合図と同時にそれ以降に、走行体のスタート操作をすることができる。

- 走行体のスタート操作は繰り返すことができる。5.8 節を参照のこと。

#### 5.4.8. リザルトポイント提示

---

審判・実行委員は、以下のいずれかの条件を満たした場合、参加チームにリザルトポイントを提示する。リザルトポイントについては 5.6 節を参照のこと。

- 最大計測時間（120 秒）を過ぎる時間が経過した場合
- LR 双方の参加チームがゴール、リタイアまたは失格した場合
- その他、審判が LR 双方の参加チームの走行体が走行を終えたと判断した場合

#### 5.4.9. リザルトポイント確認

---

審判・実行委員は、リザルトポイントに間違いがないかを参加チームに確認する。参加チームは、自チームの走行内容とリザルトポイントが一致しないと思われる場合、審判に異議を申し立てることができる。参加チームが了承した後の異議は、受け入れられない。

### 5.5. 走行体 及び 無線通信デバイスの操作・接触

スターターによる走行体 及び 無線通信デバイスの操作・接触は、図 5-11 に示す通り許可・禁止される。

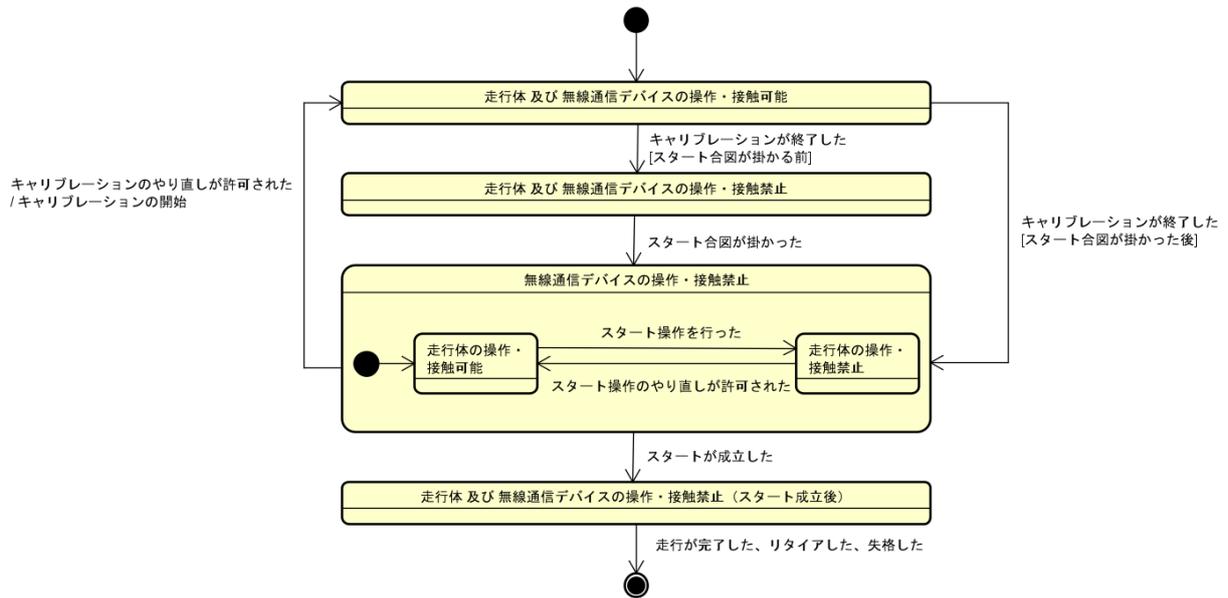


図 5-11 stm:走行体 及び 無線通信デバイスの操作・接触

### 5.6. リザルトポイント

リザルトポイントとは、数式 5-1 で計算されるポイントである。

$$\text{リザルトポイント} = \text{走行ポイント} + \text{ボーナスポイント}$$

#### 数式 5-1 リザルトポイント

#### 5.6.1. 走行ポイント

走行ポイントとは、数式 5-2 で計算されるポイントである。

$$\text{走行ポイント} = \max \left[ MP - \left( \frac{t}{LT} \times MP \right), 0 \right]$$

MP: 30

LT: 30

t: 走行タイム (単位: 秒)

#### 数式 5-2 走行ポイント

走行タイムとは、スタート合図 (5.4.6 節) から、LAP ゲート通過が成立するまでの時間を計測したものである。

また、走行タイムは 0.1 秒単位とし、120 秒を上限として計測する。この上限を「最大計測時間」と呼ぶ。走行タイムが確定しない場合、走行タイムは最大計測時間とする。

なお、MP または LT の値は、地区大会で適用され、CS 大会では変更となる場合がある。

走行タイムの計測を終了した時点で走行タイムが最大計測時間を超えない場合は、LAP ゲート通過が成立した後も最大計測時間までは走行体の走行を継続することができる。多くの場合、その時間帯はボーナスポイントの獲得に使用される。各クラスにおける走行タイムの計測方法を図 5-12 に示す。

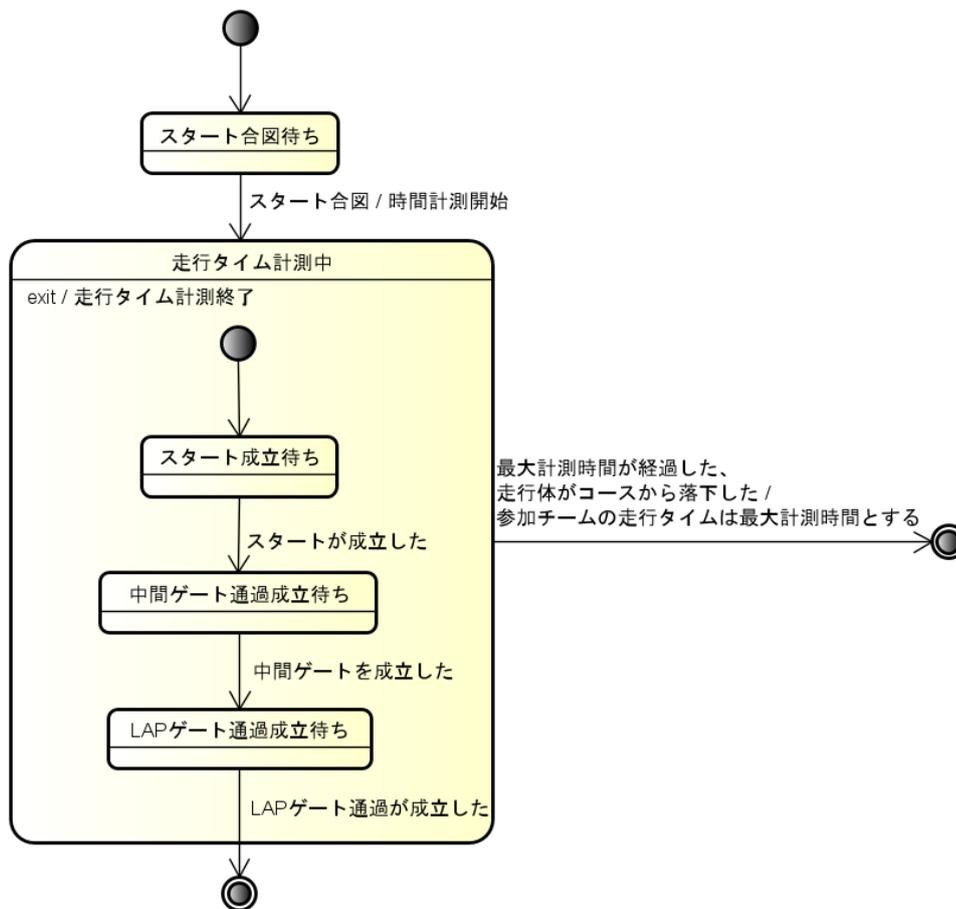


図 5-12 stm: 走行タイムの計測方法

### 5.6.2. ボーナスポイント

ボーナスポイントは各クラスでそれぞれ個別に定義される。6.5 節、及び 7.6 節を参照のこと。

### 5.7. スタート/ゴールエリアへの走行体の設置

走行体をスタート/ゴールエリアへ設置する際は、以下の条件を満たさなければならない。

- L コースを走行する参加チームは、L コースのスタート/ゴールエリアへ走行体を設置すること
- R コースを走行する参加チームは、R コースのスタート/ゴールエリアへ走行体を設置すること
- ケーブル等の突起物を含めて走行体の一部がスタート/ゴールエリアをはみ出さないこと

- 走行体が完全停止（5.11 節）していること

### 5.8. 走行体のスタート操作

審判によるスタート合図後、走行体をスタートさせるために許可される操作は 1 回のみとする（※）。この操作により走行体をスタートさせることができなかった場合は、審判に再操作を申し出て許可を得ることで、スタート操作を行うことができる。またこのときターンはそのまま継続されており、走行タイムの計測がやり直されることはない。なお、走行体を設置し直す場合は、5.7 節の内容に従うこと。スターターは走行体をスタートさせるため、キャリブレーションをやり直す場合は審判に申告し、審判が許可した場合のみ可能とする。

※本ルールは、デブリリムーバブル（5.16 節）・スマートキャリー（5.17 節）・ロボコンスナップ NEO（7.3 節）において、スタート準備時に判明するゲーム攻略のための情報が、スターターの操作により走行体に入力されることを防ぐための措置である。この入力の疑いが認められる場合、審判は参加チームを失格にすることができる。

### 5.9. スタート

スタート操作後に**走行体の一部**が矢印（図 5-13）の示す方向でスタート/ゴールラインを通過することで、「スタート」が成立する。

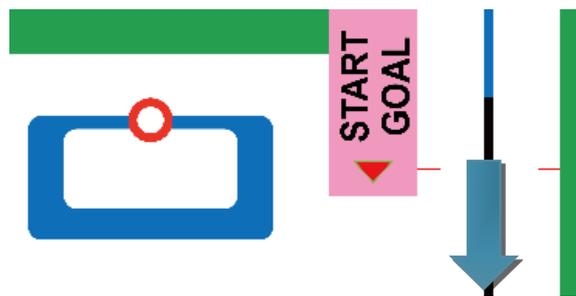


図 5-13 スタート/ゴールラインの通過（Lコースの例）

スタートの判定方法を図 5-14 示す。

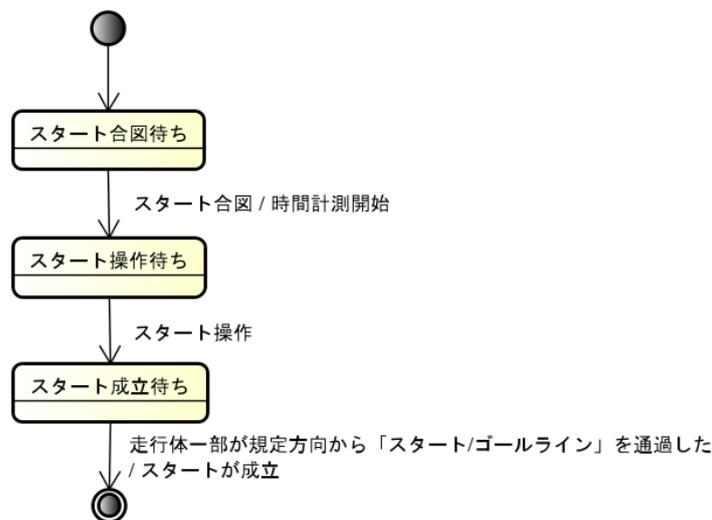


図 5-14 stm: スタートの判定方法

ターン中のスタートは、1 度のみ成立する。

### 5.10. フライングスタート

審判がスタート準備合図を開始してスタート合図を掛けるまでの間に、走行体がモータを動かして移動した場合は「フライングスタート」が成立したと見なす。このとき、ターンはそのまま継続される。フライングスタートの判定は、走行体がスタート/ゴールラインを通過したどうかは関係なく、走行体がモータ動作により移動したかどうかのみで行われる。そのため、走行体がスタートエリアにいる状況でも、フライングスタートが成立する可能性があることに注意すること。

審判によるフライングスタートの判定を図 5-15 に示す。

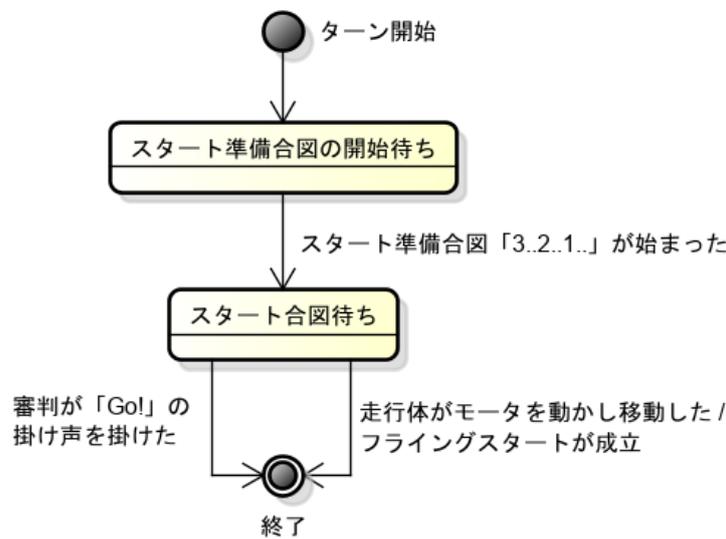


図 5-15 stm: フライングスタート

### 5.11. 走行体の完全停止

走行体の完全停止とは、SPIKE ハブに直接接続されている全てのモータが停止または保持状態を継続することにより、走行体が機械的に停止している状態とする。

### 5.12. 中間ゲート通過

**走行体全体**が矢印の示す方向（図 5-16）で中間ゲートのゲートラインを通過することで、「中間ゲート通過」が成立する。ただし、通過する際に該当ゲートの両端にあるポールと接触した場合は「中間ゲート通過」は成立しない。

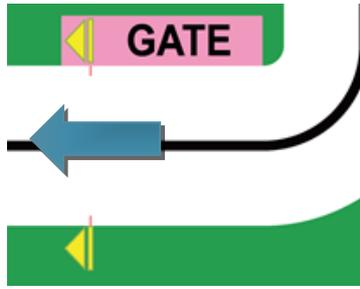


図 5-16 中間ゲートの通過 (Lコースの例)

中間ゲート通過の判定方法を図 5-17 に示す。

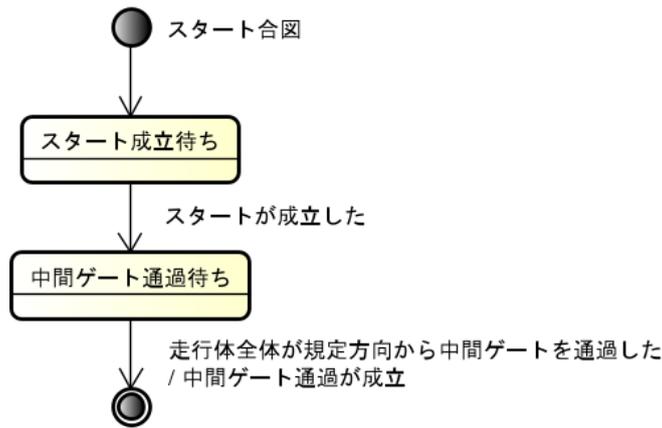


図 5-17 stm: 中間ゲート通過の判定方法

ターン中の中間ゲート通過は、1 度のみ成立する。

### 5.13. LAP ゲート通過

**走行体の一部**が矢印の示す方向 (図 5-19) で LAP ゲートのゲートラインを通過することで、「LAP ゲート通過」が成立する。ただし、通過する際に該当ゲートの両端にあるポールと接触した場合は「LAP ゲート通過」は成立しない。

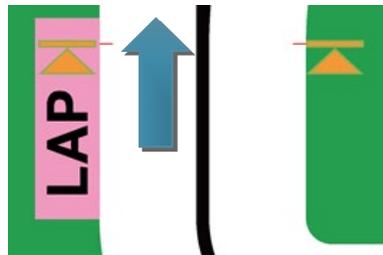


図 5-18 LAP ゲートの通過 (Lコースの例)

LAP ゲート通過の判定方法を図 5-19 に示す。

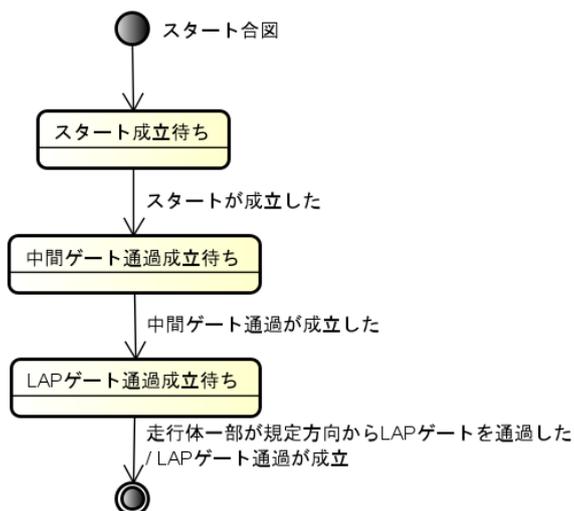


図 5-19 stm: LAP ゲート通過の判定方法

ターン中の LAP ゲート通過は、1 度のみ成立する。

#### 5.14. ゴール

**走行体の一部**が矢印（図 5-20）の示す方向でスタート/ゴールラインを通過することで、「ゴール」が成立する。なお、「ゴール」が成立すると走行終了となる。

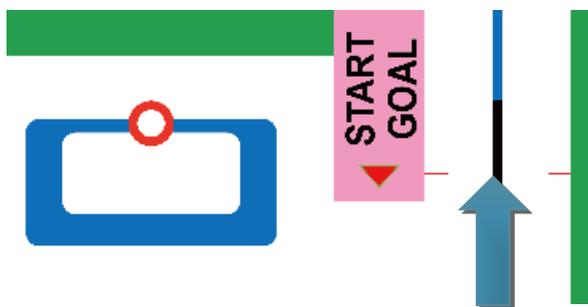


図 5-20 スタート/ゴールラインの通過（Lコースの例）

ゴールの判定方法を図 5-21 に示す。

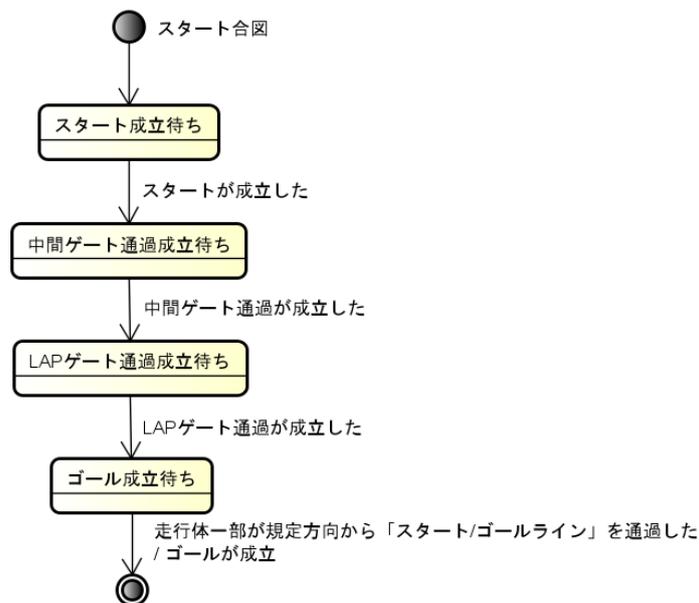


図 5-21 stm: ゴールの判定方法

## 5.15. ダブルループ NEO

ダブルループ NEO は、8 の字のコースを走行することでボーナスポイントを獲得できる課題である。**走行体の一部**がチェックポイントを規定方向から通過することでボーナスポイントを獲得できる。

### 5.15.1. チェックポイント通過

**走行体の一部**が矢印の示す方向（図 5-22）でチェックポイントのゲートラインを通過することで、「チェックポイント通過」が成立する。

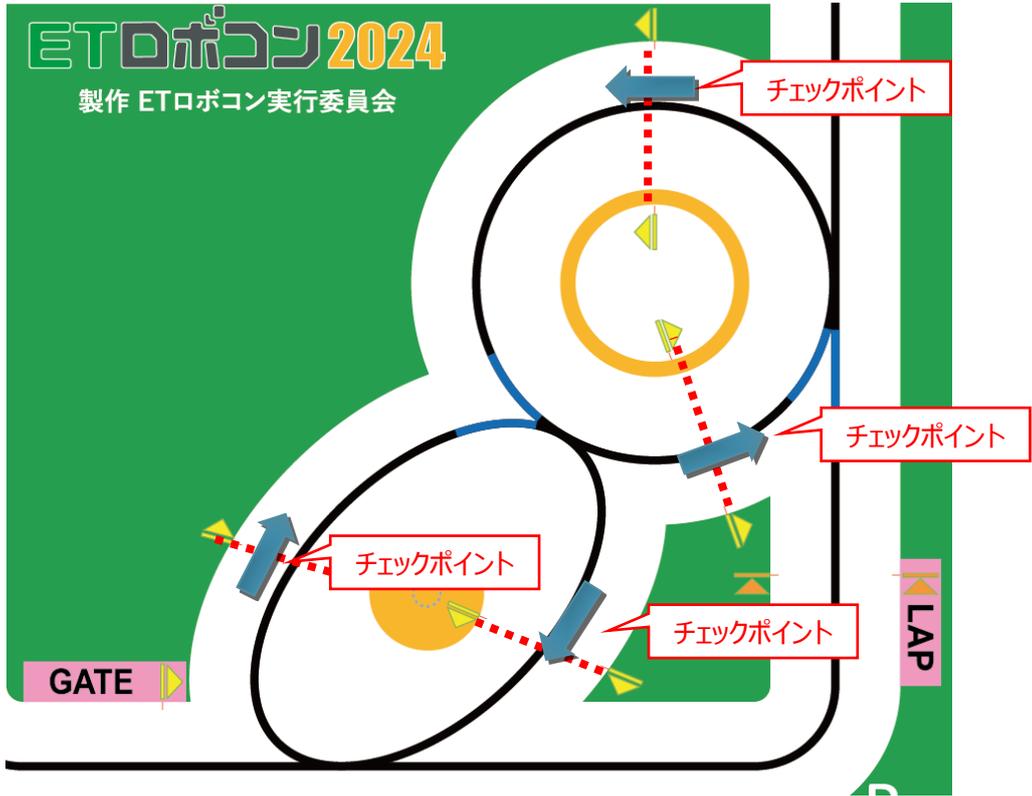


図 5-22 ダブルループ NEO の構成 (R コースの例)

チェックポイント通過の判定方法を図 5-23 に示す。

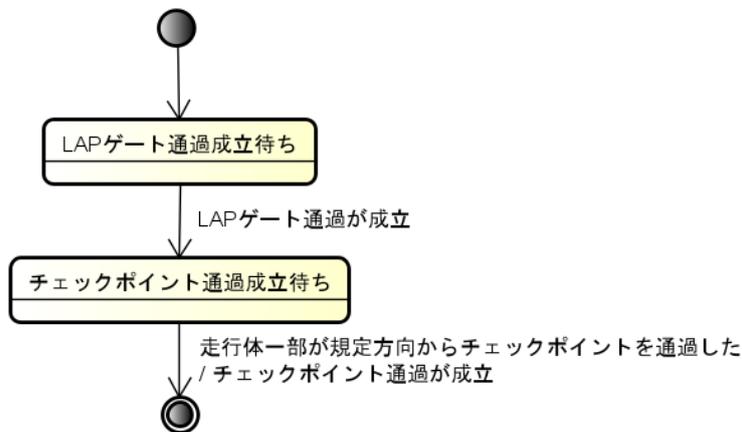


図 5-23 stm: チェックポイント通過の判定方法

ターン中のチェックポイント通過は、各チェックポイントで 1 度のみ成立する。同じチェックポイントを複数回通過しても 1 度のみ適用となるため留意すること。

## 5.16. デブリリムーバル

走行体がエリア内にあるデブリ（がれき/ゴミ）を除去するゲーム課題である。デブリはサークル上にデブリボトルとして配置され、サークル上から移動させることで除去したとみなされ、ボーナスポイントを獲得することができる。ただし、コース内には移動してはならないデンジャボトルも存在しており、どちらのボトルであるかを判断した上で動作を切り替える必要がある。ボーナスポイント獲得の判定はリザルトタイム提示時（5.4 節）に行う。

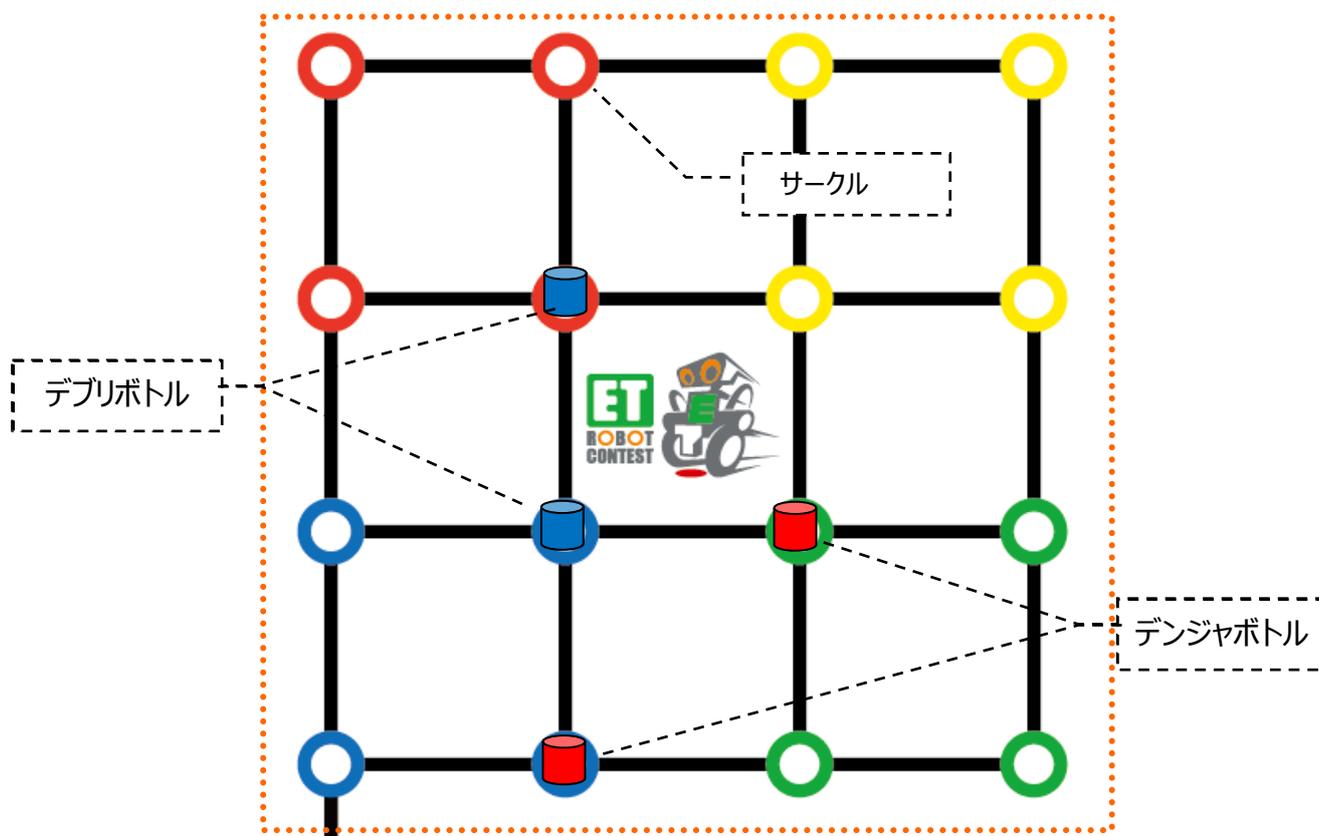


図 5-24 デブリリムーバルのエリア形状及び構成要素（L コースの例）

### 5.16.1. デブリボトル

デブリボトルは青色ラベルの PET ボトルであり、サークルから移動させることでポイントを獲得できる。スタート準備において、2 本のデブリボトルがサークルの中心に合うように配置される。配置されるサークルについては各クラスの配置パターンの章を参照のこと。なお CS 大会では本数が変更となる場合がある。

### 5.16.2. デンジャボトル

デンジャボトルは赤色ラベルの PET ボトルであり、サークルから移動させることでペナルティとしてマイナスのボーナスポイントが加算される。スタート準備において、2 本のデンジャボトルがサークルの中心に合うように配置される。配置されるサークルについては各クラスの配置パターンの章を参照のこと。なお CS 大会では本数が変更となる場合がある。

### 5.16.3. デブリボトル移動

リザルトタイム提示（5.4 節）の時点で、デブリボトルがサークルから外れて置かれている場合、「デブリボトル移動」が成立する。なお「置かれている」とは、デブリボトルの底面がコースに接地させて静止していることを指し、横倒しになっている場合は含まれない。例を図 5-25 に示す。

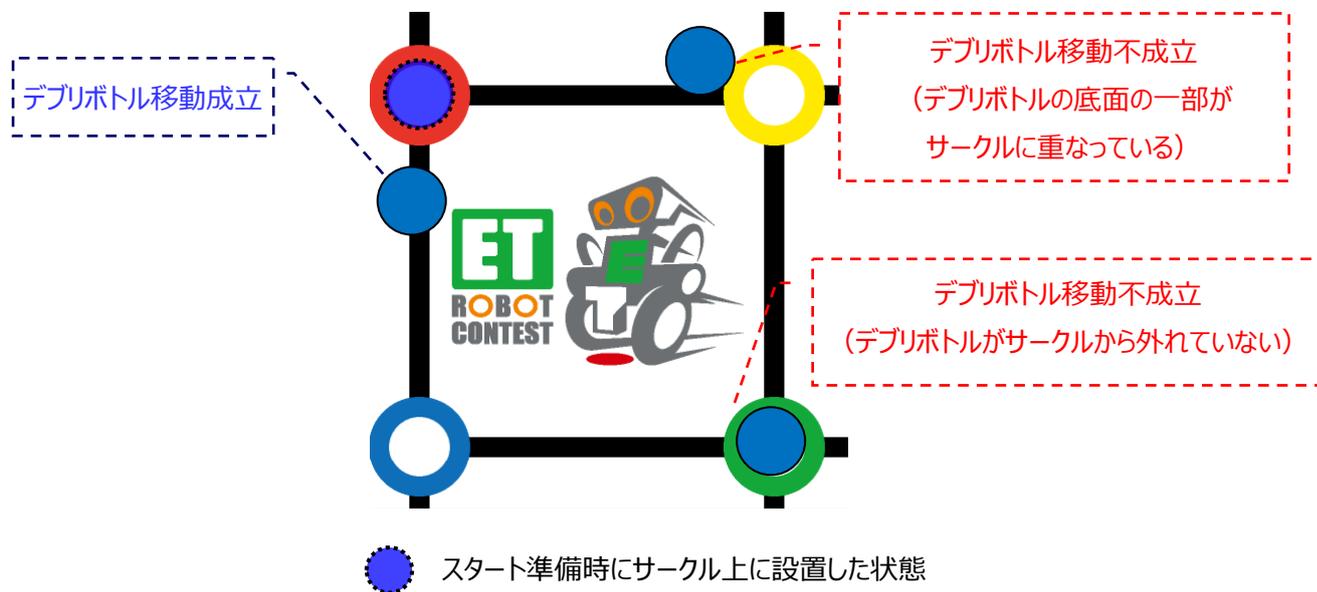


図 5-25 デブリボトル移動の説明

### 5.16.4. デンジャボトル移動

リザルトタイム提示（5.4 節）の時点で、デンジャボトルがスタート準備時にサークル上に設置した状態から走行体の接触による移動や、デンジャボトルが転倒した場合、「デンジャボトル移動」とみなされ、ペナルティとしてマイナスのボーナスポイントが加算される。例を図 5-26 に示す。

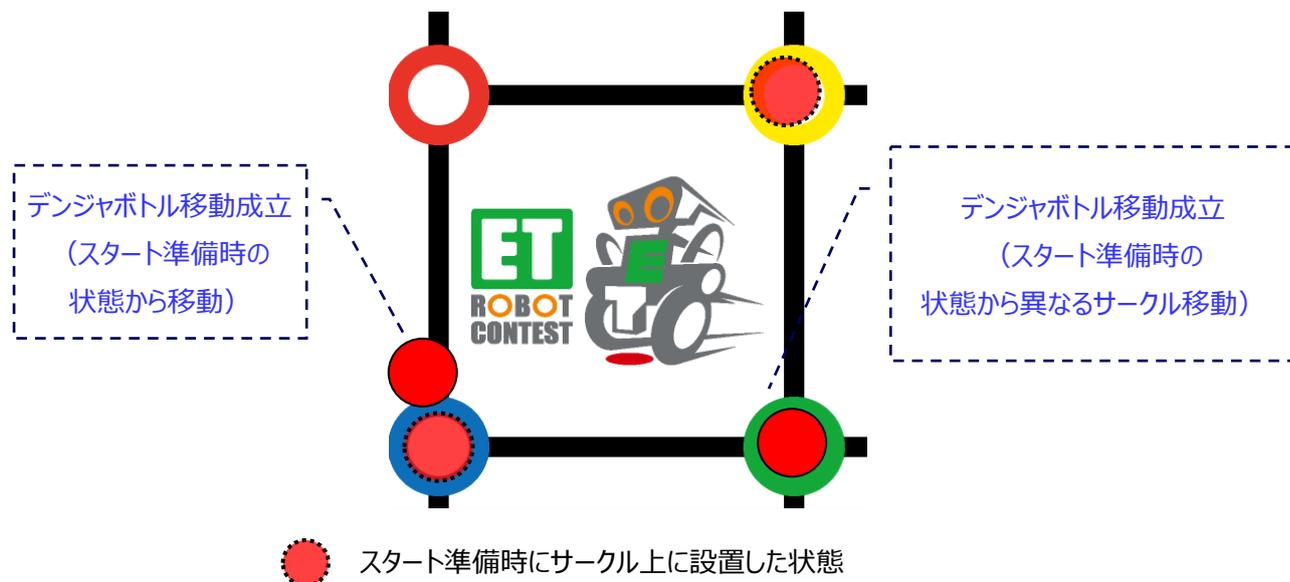


図 5-26 デンジャボトル移動の説明

### 5.17. スマートキャリアー

走行体が配置されたキャリアボトルをディセーブルゾーンから脱出させ、ターゲットスポットにランディングさせるゲーム課題である。ディセーブルゾーンからの脱出およびランディングによりそれぞれボーナスポイントを獲得することができる。ランディングはターゲットスポットにより近づけたほうが高いボーナスを獲得できる。ボーナスポイント獲得の判定はリザルトタイム提示時(5.4 節)に行う。

スマートキャリアーの形状及び構成要素の名称を図 5-27 に示す。

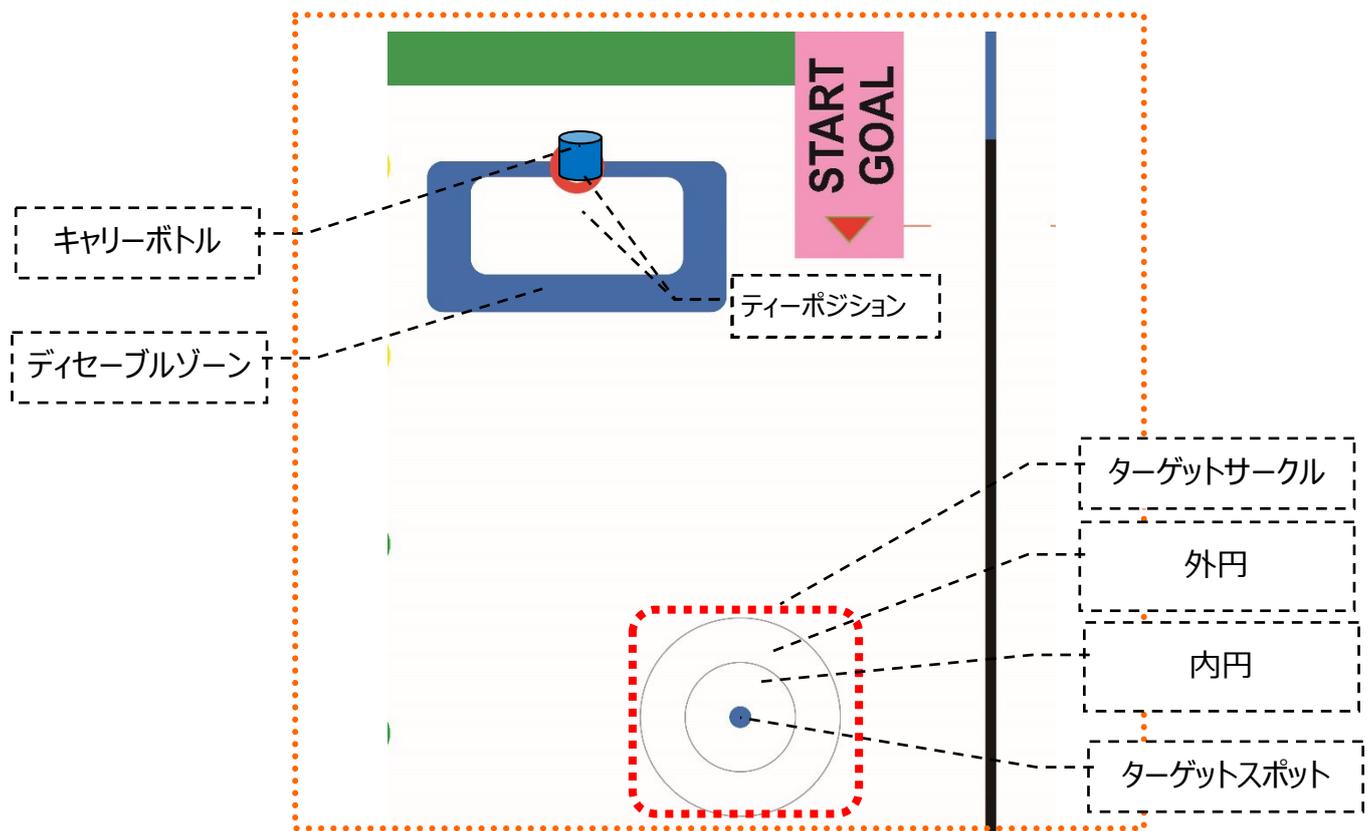


図 5-27 スマートキャリアのエリア形状及び構成要素（Lコースの例）

### 5.17.1. キャリーボトル

キャリーボトルは、赤色ラベルの PET ボトルであり、スタート準備時にティーポジションに設置される。

### 5.17.2. ディセーブルゾーン

ディセーブルゾーンは、走行体がキャリーボトルを脱出させる領域である。

### 5.17.3. キャリーボトル移動

リザルトタイム提示（5.4 節）の時点で、キャリーボトルの一部がディセーブルゾーンから外れて置かれている場合、「キャリーボトル移動」が成立する。なお「置かれている」とは、キャリーボトルの底面がコースに接地させて静止していることを指し、横倒しになっている場合は含まれない。例を図 5-28 に示す。

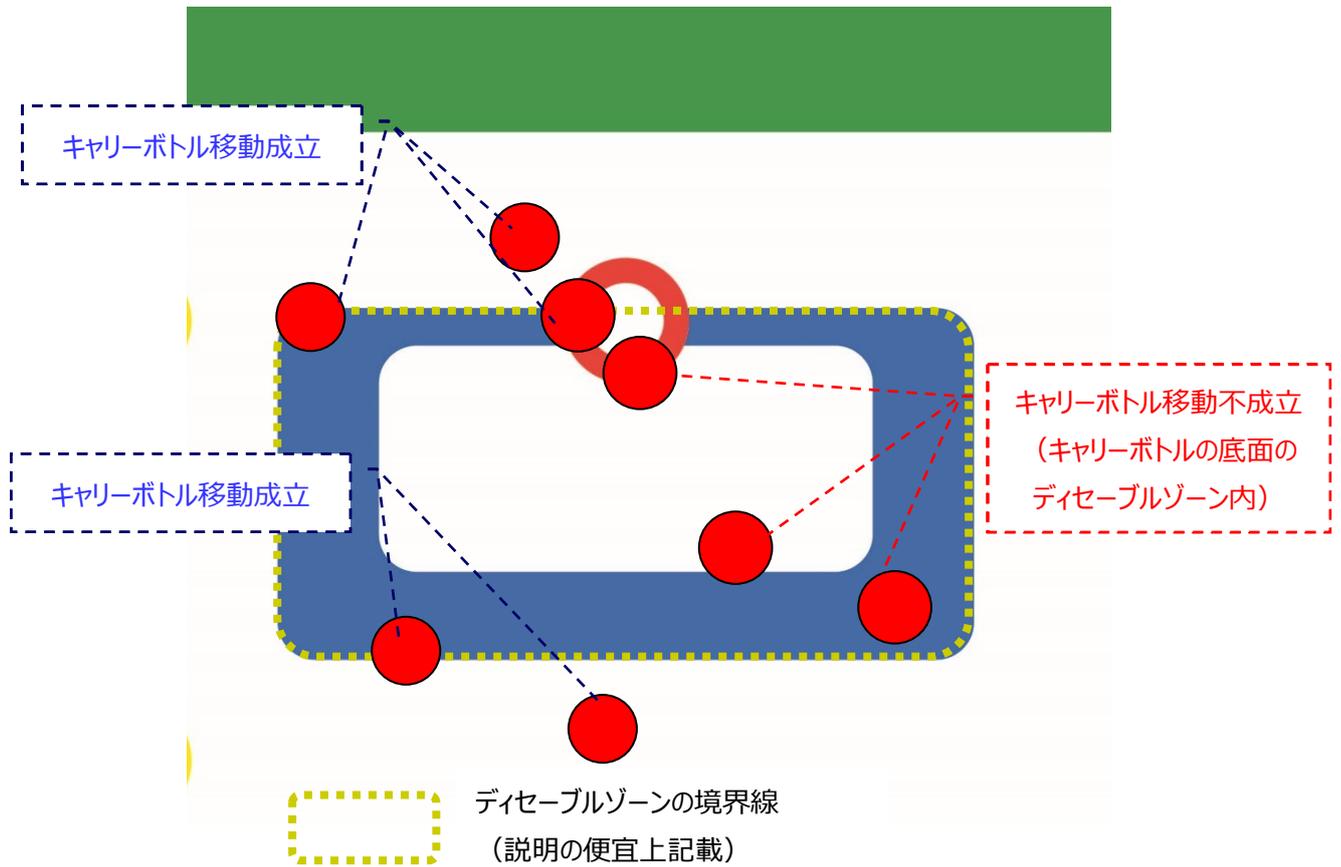


図 5-28 キャリーボトル移動の説明

### 5.17.4. ランディング

リザルトタイム提示（5.4 節）の時点で、ターゲットサークルにボトルを置かれている場合、「ランディング」が成立する。「置かれている」とは、PET ボトルの底面がコースに接地させて静止していることを指し、横倒しになっている場合は含まれない。例を図 5-29 に示す。

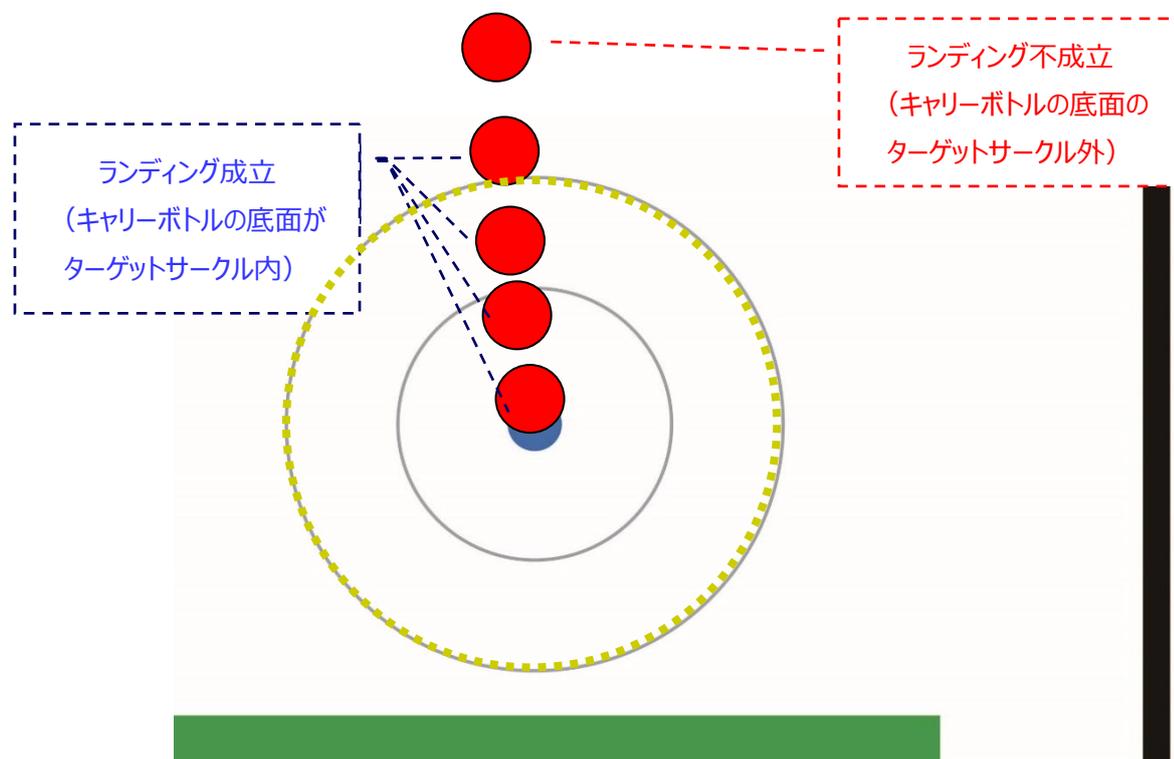


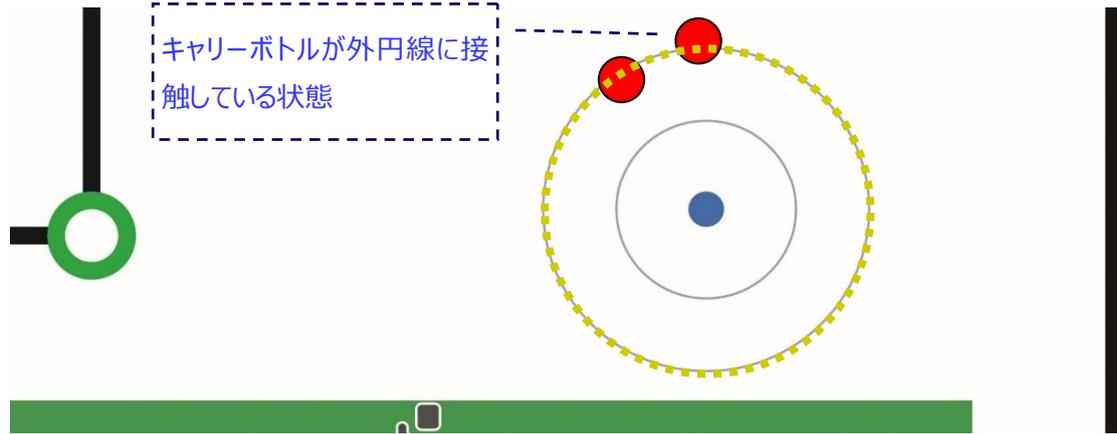
図 5-29 移動の説明

 ターゲットサークルの境界線  
(説明の便宜上記載)

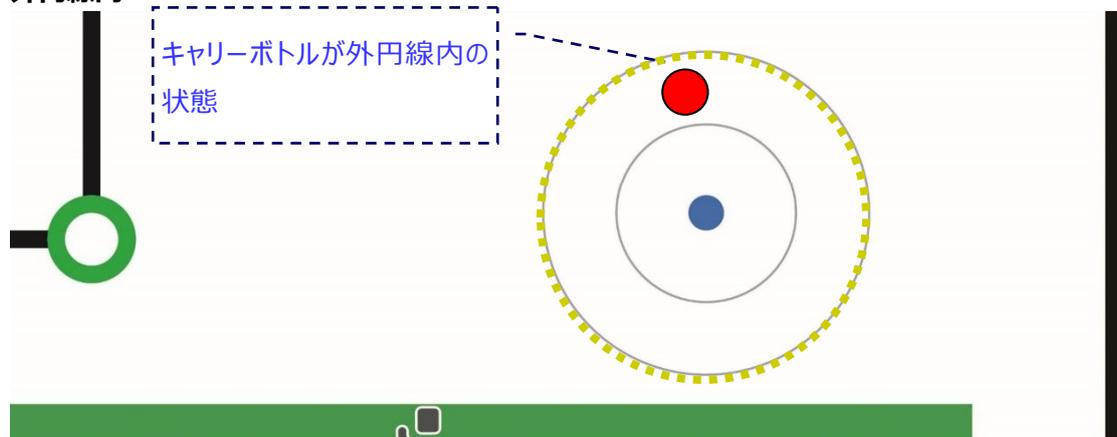
ランディングの成立で、置かれているキャリーボトルの状態別にポイントが付与される。状態の説明を図 5-30 に示す

- 外円線接触
- 外円線内
- 内円線接触
- 内円線内
- ランディング
- パーフェクトランディング

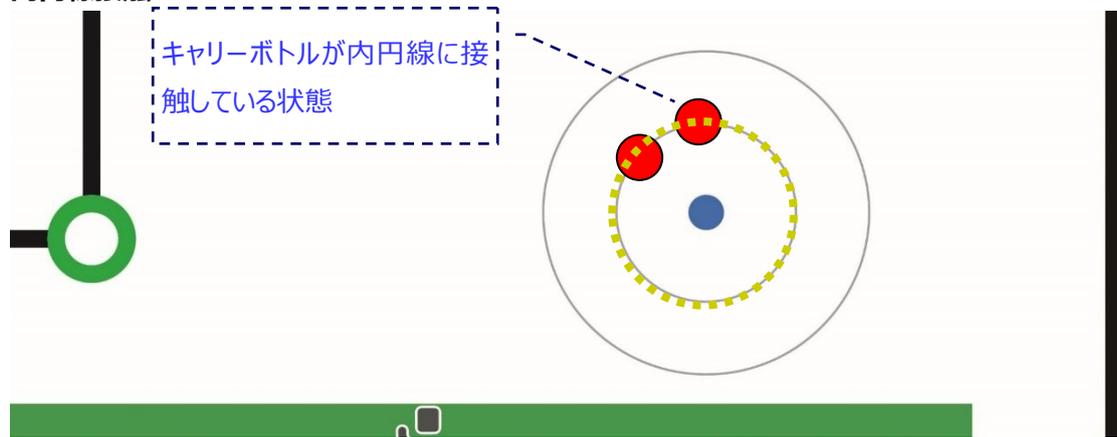
### 外円線接触



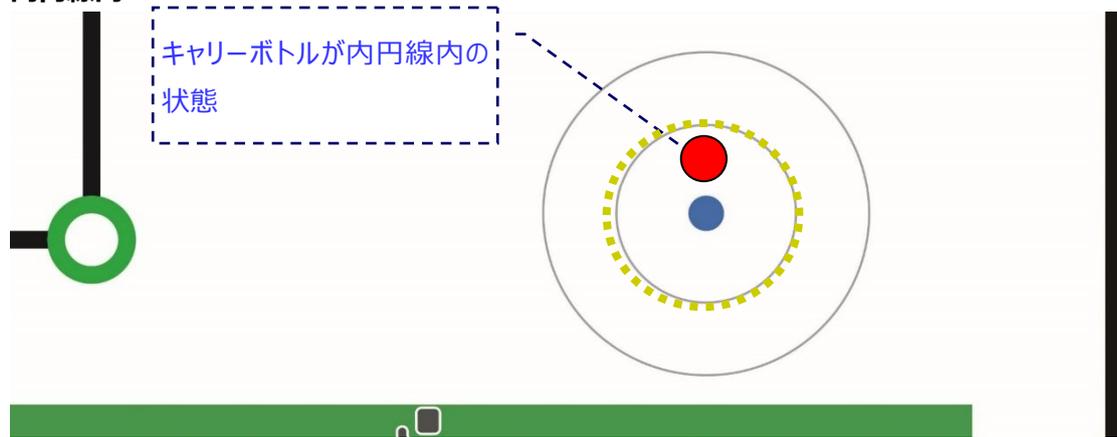
### 外円線内



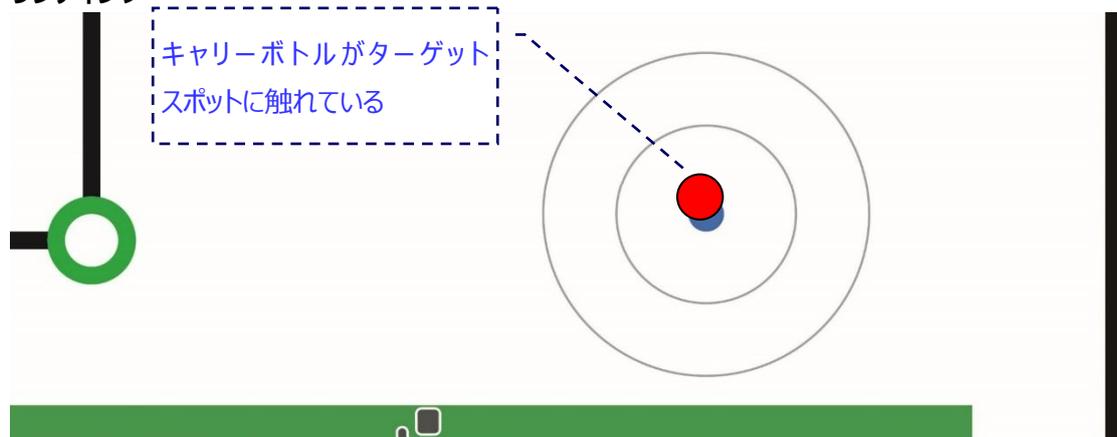
### 内円線接触



内円線内



ランディング



パーフェクトランディング

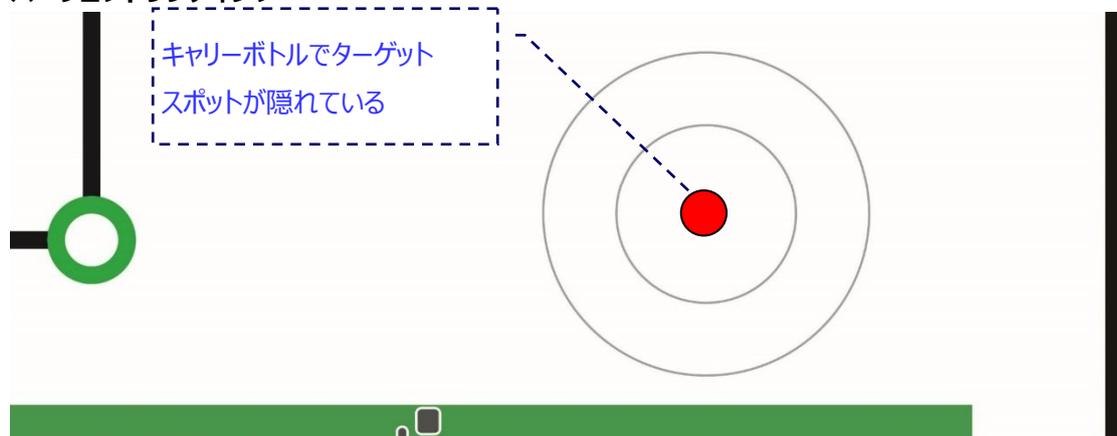
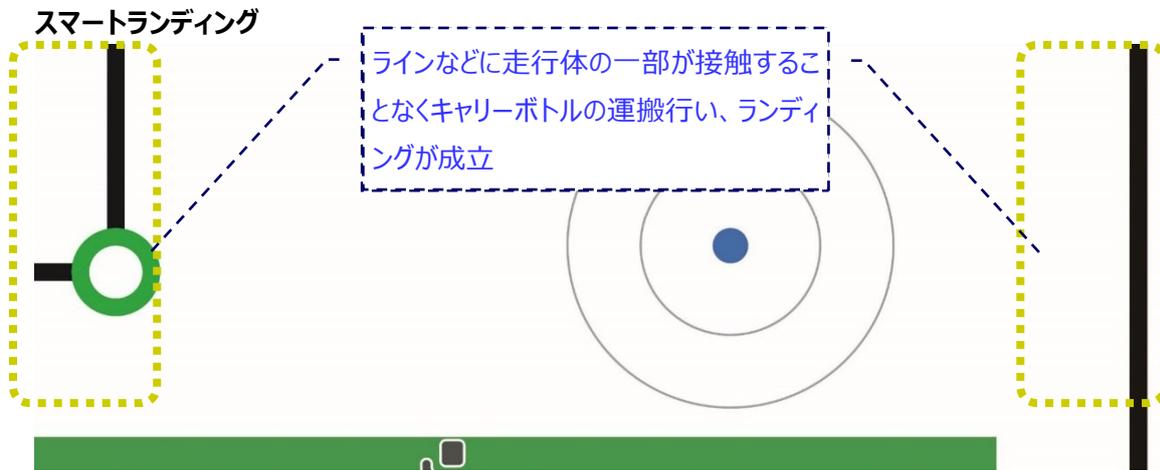


図 5-30 ランディングの種類説明

### 5.17.5. スマートランディング

スマートランディングはラインなどに走行体が接触することなく、ランディングを行なった場合に加点されるボーナスポイントである。走行体がキャリアボトルをディセーブルゾーンから外した後、ライトレースによるガイドなしでランディングさせることを想定している。



### 5.18. リタイア

参加チームが以下の状況となった場合、そのターンにおいて、参加チームはリタイアとする。なお、リタイアした場合、その時点までに確定した走行ポイントと獲得したボーナスポイントは有効である。

- 最大計測時間以内にゴールが成立しなかった場合
- 参加チームが自発的にリタイアを宣言し、審判が認めた場合
- 走行体が走行不能な状況に陥ったと、審判が判断した場合

### 5.19. 失格

参加チームが以下の状況となった場合、そのターンにおいて、参加チームは失格とする。ただし、それより前にリタイアした場合には失格にはならない。なお失格した場合、リザルトポイントは 0 ポイントとなる。

- 走行体が、相手コース上で相手チームの走行体に接触した場合
  - ただし、審判によるスタート合図後、両チームともにスタートが成立するまでの間は、5.8 節の規定に従い審判が走行体のスタート操作について判断する。
- 走行体が、相手チームのボーナス獲得に影響を与えた場合
- 本規約の禁止事項に違反した場合

## 5.20. 再レース

---

参加チームが以下の状況となった場合、そのターンの再レースを希望することができる。

- 走行体が、相手チームの走行体により妨害された場合
- 審判が、再レースが必要であると判断した場合

再レースの実施タイミングは以下の通りとする。

- そのターンでの再レースへ参加するチームが 1 チームのみとなった場合、即座に実施するか、そのターンの該当ラウンドの最後に実施するか、参加チームで選択することができる。
- そのターンでの再レースへ参加するチームが両チームとなった場合、実行委員会が実施タイミングを決定する。

なお、そのターンでの再レースへ参加するチームが 1 チームのみとなった場合、残りの 1 チームとして実行委員会チームが参加することはなく、1 チームのみでの再レースとなる。

## 6. 【P】競技：プライマリークラス

本章では、競技におけるプライマリークラス固有となる部分について記載する。

### 6.1. 【P】コース

プライマリークラスの競技が行われるコースを図 6-1 に示す。コース上の各番号は表 6-1 に対応する。

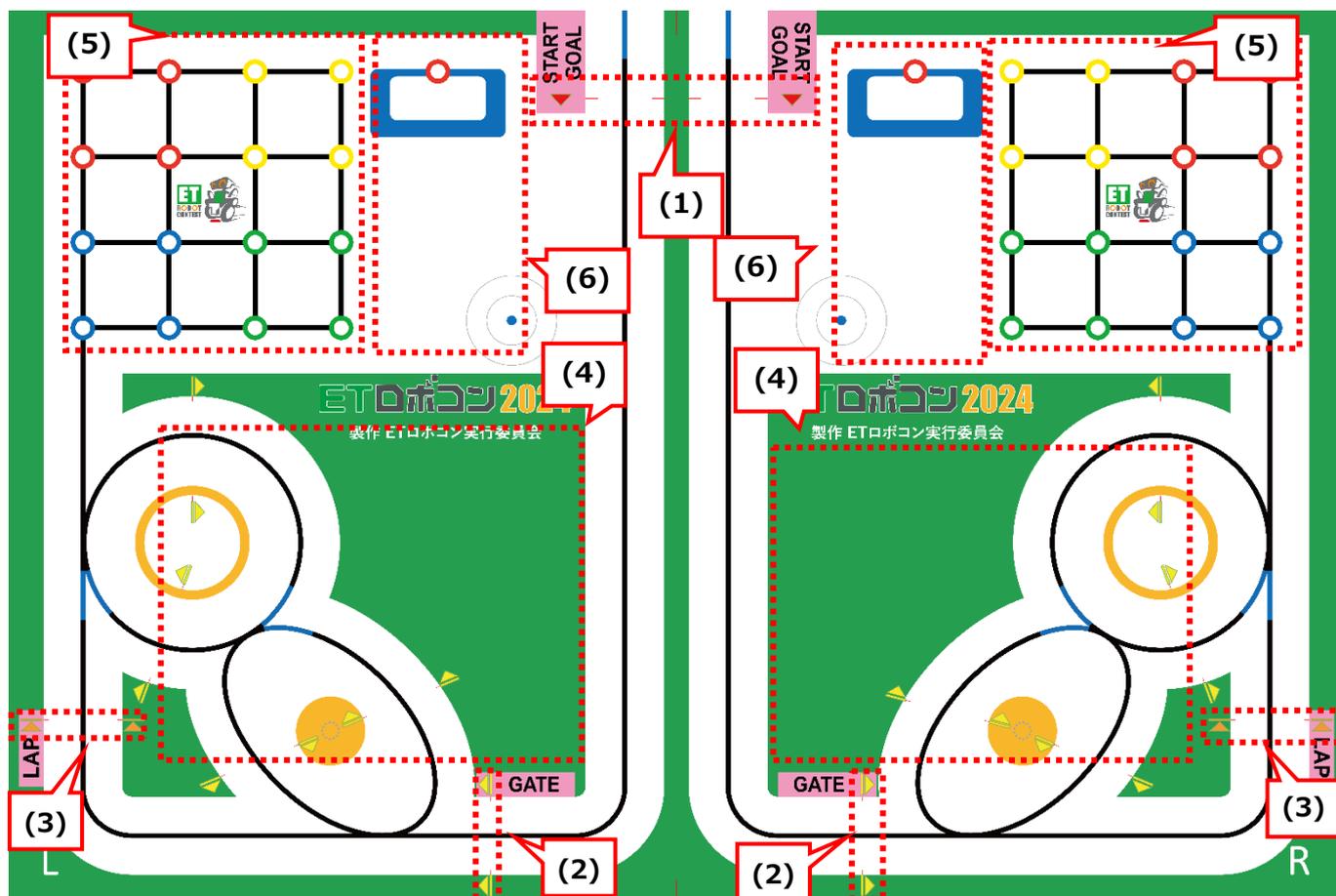


図 6-1 プライマリークラスのコース

表 6-1 プライマリークラスのコース上の各名称

No.	名称	備考
(1)	スタート/ゴールライン	—
(2)	中間ゲート	—
(3)	LAP ゲート	—
(4)	ダブルループ NEO	—
(5)	デブリリムーバル	—
(6)	スマートキャリア	—

## 6.2. 【P】ターン進行

---

ターンの進行においてプライマリークラス固有となる部分について以下に記載する。

### 6.2.1. 【P】キャリブレーション

---

スターターは、キャリブレーション中に以下を行って良い。

- デブリリムーバルの準備：
  - PET ボトルの移動。  
キャリブレーション準備で設置されたものを、自由に移動させて良い。

### 6.2.2. 【P】スタート準備

---

実行委員は、スタート準備として以下を行う。

- デブリリムーバルの準備：6.3 節を参照のこと。
- スマートキャリーの準備：6.4 節を参照のこと。

### 6.3. 【P】デブリリムーバル

本節では、プライマリークラス固有の規約を記載する。クラス共通部分は、5.16 節を参照のこと。

#### 6.3.1. 【P】配置パターン

プライマリークラスにおけるデブリボトルとデンジャボトルの配置パターンについては、関連文書[4]内「ET ソフトウェアデザインロボットコンテスト 2024 デブリリムーバル配置パターン」で示す。配置パターンではボトルが置かれる配置が複数示される。ただし、配置されるボトルがデブリボトルであるかデンジャボトルであるかは記載されない。大会で使用される配置パターンおよび置かれるボトル種別は大会当日の試走前に公開される。本配置パターンは地区大会に適用され、CS 大会では変更となる場合がある。

### 6.4. 【P】スマートキャリー

本節では、プライマリークラス固有の規約を記載する。クラス共通部分は、5.17 節を参照のこと。

#### 6.4.1. 【P】キャリーボトル配置場所

キャリーボトルは、ティーポジションの赤色サークルの中心に合うように配置される。図 6-2 に配置場所を示す。

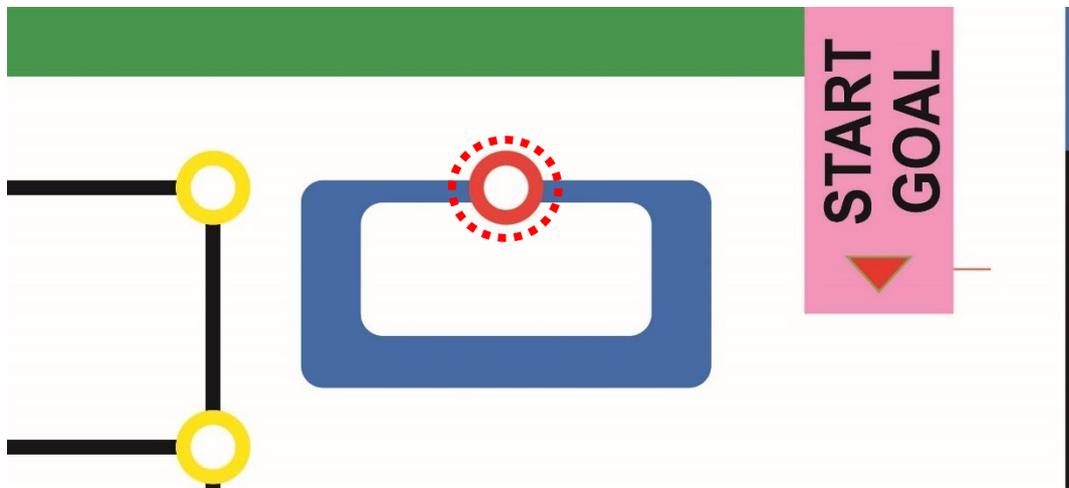


図 6-2 キャリーボトル配置場所（Lコースの例）

## 6.5. 【P】ボーナスポイント

プライマリークラスのボーナスポイントの一覧を表 6-2 に示す。本ボーナスポイントは CS 大会では変更となる場合がある。

表 6-2 プライマリークラス ボーナスポイント一覧

No.	ボーナスポイント得対象成立事項		ボーナスポイント	備考	
1	フライングスタート		-30 ポイント	—	
2	中間ゲート通過		1 ポイント	—	
3	LAP ゲート通過		1 ポイント	—	
4	ゴール		5 ポイント	—	
5	ダブルループ NEO	チェックポイント通過	3 ポイント/本	計 12 ポイント	
6	デブリリムーバル	デブリボトル移動	移動成立個数 ● 1 個 4 ポイント ● 2 個 6 ポイント	計 10 ポイント	
		デンジャボトル移動	-2 ポイント/個	—	
7	スマートキャリア	キャリアボトル移動	1 ポイント	—	
		ランディング	外円線接触	1 ポイント	いずれかが成立
			外円線内	2 ポイント	
			内円線接触	3 ポイント	
			内円線内	4 ポイント	
			ランディング	5 ポイント	
			パーフェクトランディング	8 ポイント	
スマートランディング	5 ポイント	上記のランディングでポイントがついた場合にのみ加算される			

## 7. 【A】競技：アドバンスクラス

本章では、競技におけるアドバンスクラス固有となる部分について記載する。

### 7.1. 【A】コース

アドバンスクラスの競技が行われるコースを図 7-1 に示す。コース上の各番号は表 7-1 に対応する。

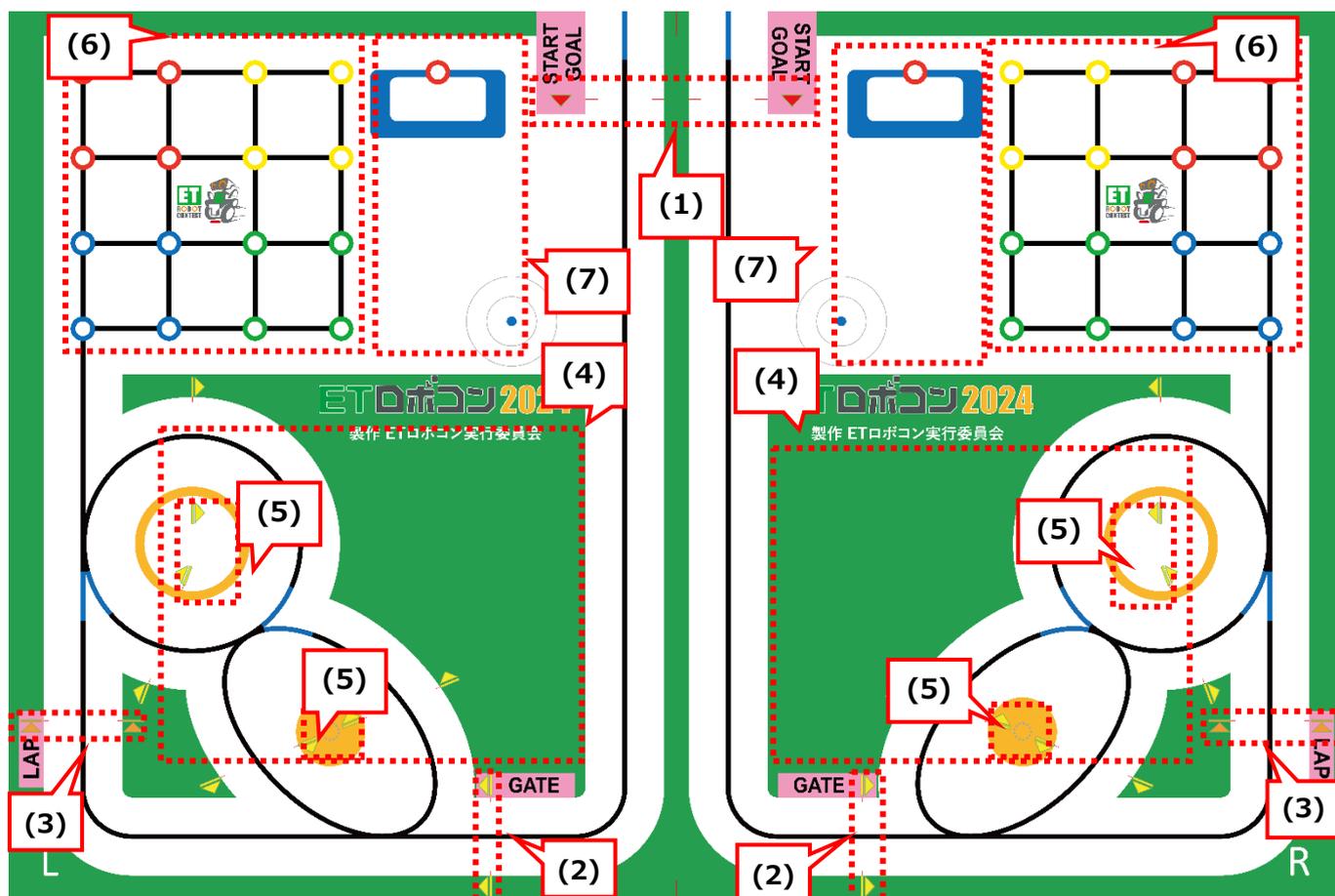


図 7-1 アドバンスクラスのコース

表 7-1 アドバンスクラスのコース上の各名称

(1)	スタート/ゴールライン	—
(2)	中間ゲート	—
(3)	LAP ゲート	—
(4)	ダブルループ NEO	—
(5)	ロボコンスナップ NEO	—
(6)	デブリリムーバル	—
(7)	スマートキャリア	—

## 7.2. 【A】ターン進行

---

ターンの進行においてアドバンストクラス固有となる部分について以下に記載する。

### 7.2.1. 【A】キャリブレーション

---

スターターは、キャリブレーション中に以下を行って良い。

- デブリリムーバルの準備：
  - PET ボトルの移動。  
キャリブレーション準備で設置されたものを、自由に移動させて良い。
- スマートキャリーの準備：
  - PET ボトルの移動。  
キャリブレーション準備で設置されたものを、自由に移動させて良い。

### 7.2.2. 【A】スタート準備

---

実行委員は、スタート準備として以下を行う。

- デブリリムーバルの準備：7.4 節を参照のこと。
- スマートキャリーの準備：7.5 節を参照のこと。
- ロボコンスナップ NEO の準備：7.3 節を参照のこと。

### 7.3. 【A】ロボコンスナップ NEO

ロボコンスナップ NEO は、走行体で配置エリアに配置された人形（以下、ミニフィグ）およびプラレールを撮影し、競技システムにアップロードすることでボーナスを獲得できるゲーム課題である。詳細は関連文書[2]内「ET ソフトウェアデザインロボットコンテスト 2024 難所組立図」を参照のこと。図 7-2 に示す。

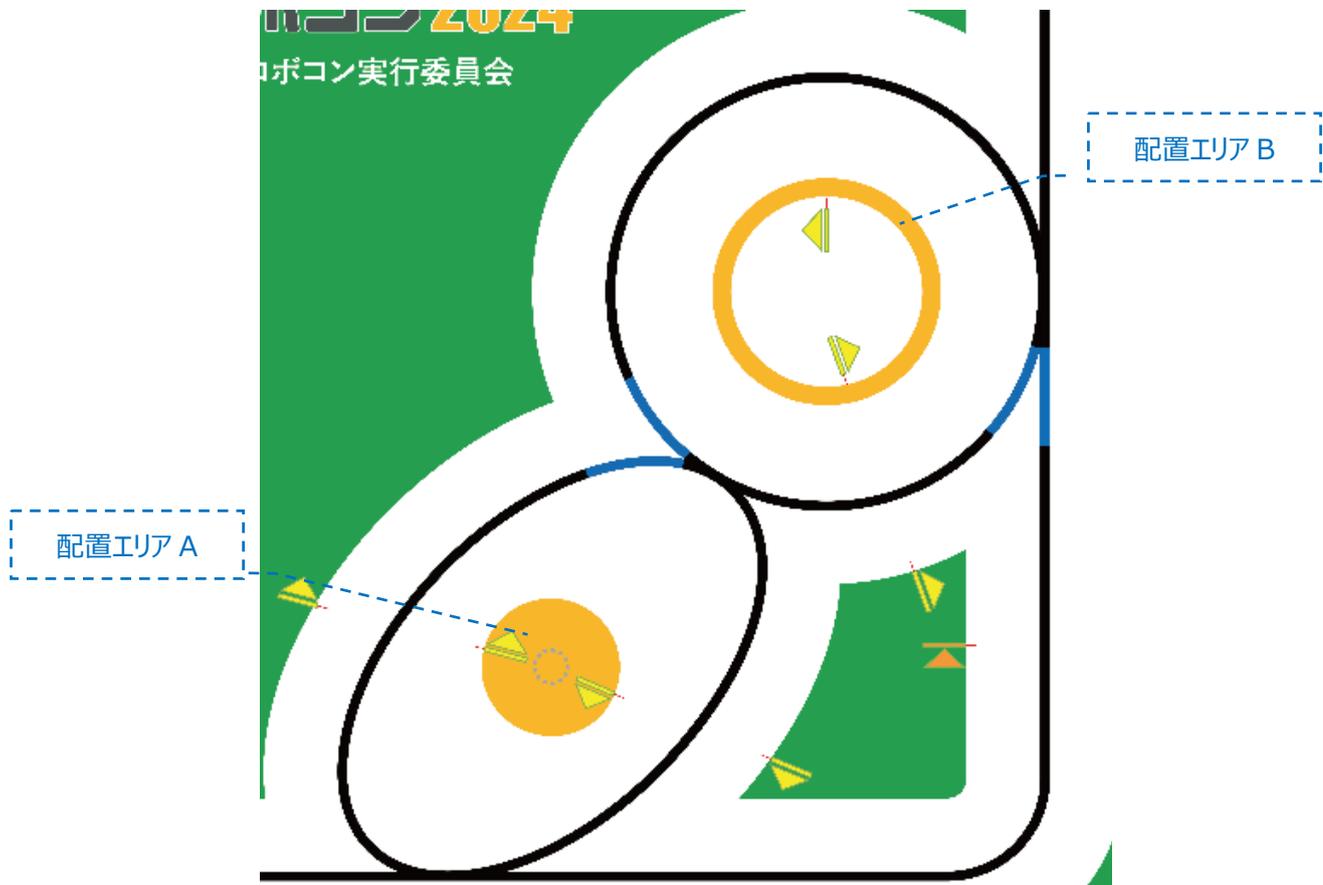


図 7-2 ロボコンスナップ NEO の構成（R コースの例、L コースも同様）

以下は、大会当日の試走前に公開される。

- 使用するミニフィグ
- プラレールの背景および配置方向

以下は、大会当日の試走後に決定される。

- ミニフィグ台の色
- ミニフィグのポーズ
- ミニフィグのミニフィグ台への設置方向

以下は、競技のターン毎にスタート準備（5.4 節）時に決定される。

- ミニフィグの向き（配置エリア A）

### 7.3.1. 【A】ベストショット・パーフェクトショット

---

ベストショットとは、楕円（ミニフィグ撮影）、真円（背景・プラレール撮影）で次の条件すべてを満たしている場合に成立する。

- 楕円（ミニフィグ撮影）、真円（背景・プラレール撮影）共通
  - リザルトポイント提示（5.4.8 節）の時点で、スタート合図後～ゴール、リタイアまたは最大計測時間までに撮影した写真が競技システムにアップロードされていること。
  - ベストショットは、楕円（ミニフィグ撮影）、真円（背景・プラレール撮影）それぞれ 1 度のみ成立する。
- 楕円（ミニフィグ撮影）
  - ミニフィグの右目、左目、口が個々に判別できる写真であること。
  - ミニフィグの全身 及び 足のミニフィグ台が写真に写っていること。
- 真円（背景撮影）※ 1
  - プラレール背景の正面が判別できる写真であること。
- 真円（プラレール撮影）※ 1
  - プラレール全体（3 両）のレール外側を向く側面が判別できる写真であること。

※ 1 真円については、背景または、プラレールを 1 枚の写真で判別を行う。

真円について、背景およびプラレールの撮影において両方がベストショットだった場合、パーフェクトショットとしてボーナスポイントが加算される。

### 7.3.2. 【A】ナイスショット

---

ナイスショットとは、楕円（ミニフィグ撮影）、真円（背景・プラレール撮影）で次の条件を満たしている場合に成立する。なお、ベストショットの条件を満たしている場合はベストショットが優先され、ナイスショットのボーナスポイントは加算されない。ナイスショットの成立条件については、地区大会で適用され、CS 大会では変更となる場合がある。

- 楕円（ミニフィグ撮影）、真円（背景・プラレール撮影）共通
  - リザルトポイント提示（5.4.8 節）の時点で、スタート合図後～ゴール、リタイアまたは最大計測時間までに撮影した写真が競技システムにアップロードされていること。
  - ナイスショットは、楕円（ミニフィグ撮影）、真円（背景・プラレール撮影）それぞれ 1 度のみ成立する。
- 楕円（ミニフィグ撮影）
  - ミニフィグの全身 及び 足のミニフィグ台が写真に写っていること。
- 真円（背景撮影）※ 1
  - プラレール背景（いずれかの面）が判別できる写真であること。
- 真円（プラレール撮影）※ 1
  - プラレール（車両）の一部が写っている写真であること。

※ 1 真円については、背景または、プラレールを 1 枚の写真で判別を行う。

### 7.3.3. 【A】競技システムへのアップロード

---

走行体に搭載されているカメラを使って撮影し、無線通信デバイスから有線 LAN で接続された競技システムに画像をアップロードすることができる。詳細は、関連文書[2]内「ET ソフトウェアデザインロボットコンテスト 2024 難所組立図」と関連文書[3]内「ET ソフトウェアデザインロボットコンテスト 2024 競技システム API 仕様書」を参照のこと。

競技システムへのアップロードする画像は、次の条件すべてを満たしている必要がある。

- 画像サイズは 800×600 であること。
- 画像はカラーであること。
- 画像フォーマットは JPEG 形式であること。
- スタート合図後～ゴール、リタイアまたは最大計測時間までに撮影されたものであること。

アップロードする画像に対して、以下の画像処理を許容する。

- トリミング、サイズ変更、ノイズ除去、鮮明化。

アップロードする画像に対して、以下の画像処理は許容しない。

- 図形や顔などを新たに付け加えるような処理。
- 生成 AI を使った処理。
- その他、許容する範囲を超えるもの。

なお、各ターンにつき、画像は楕円・真円それぞれ 1 枚ずつ計に 2 枚までアップロードが可能である。

## 7.4. 【A】デブリリムーバル

---

本節では、アドバンストクラス固有の規約を記載する。クラス共通部分は、5.16 節を参照のこと。

### 7.4.1. 【A】配置パターン

---

アドバンストクラスにおけるデブリボトルとデンジャボトルの配置はターンごとに複数の配置パターンからランダムに決定される。決定されるタイミングはキャリブレーションタイム終了後のスタート準備内である。決定したパターンに従ってボトルが配置される。事前に用意される複数の配置パターンは参加者には公開されず、パターン数や配置ポリシーなどは各大会実行委員によって決められる。配置パターンに対する有利不利などのクレームは受け付けない。

## 7.5. 【A】スマートキャリア

---

本節では、アドバンストクラス固有の規約を記載する。クラス共通部分は、5.17 節を参照のこと。

### 7.5.1. 【A】設置場所

キャリアボトルは、ティーポジションの白枠内の任意の場所に設置される。図 7-3 に示す。

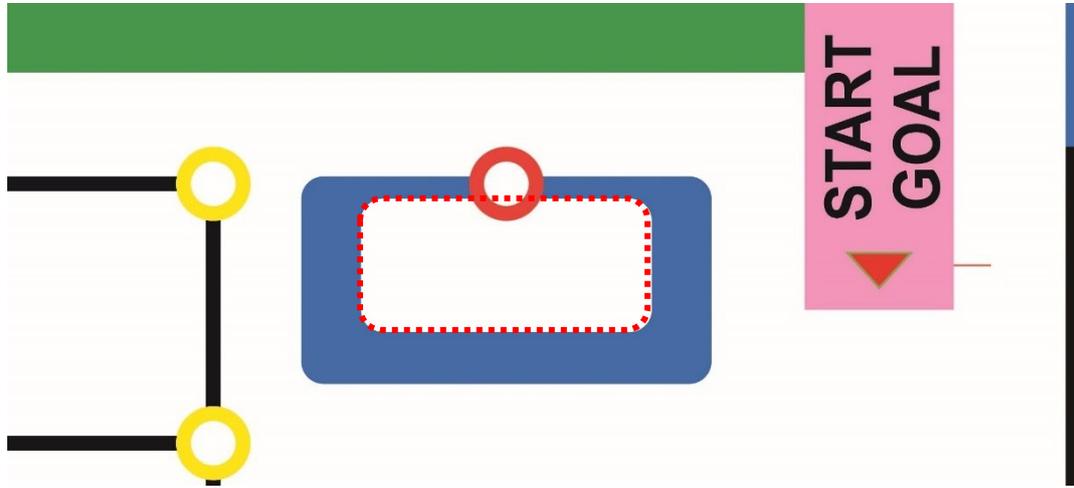


図 7-3 キャリーボトル配置場所（Lコースの例）

### 7.6. 【A】ボーナスポイント

アドバンストクラスのボーナスポイントの一覧を表 7-2 に示す。本ボーナスポイントは CS 大会では変更となる場合がある。

表 7-2 アドバンストクラス ボーナスポイント一覧

No.	ボーナスポイント獲得対象成立事項		ボーナスポイント	備考
1	フライングスタート		-30 ポイント	—
2	中間ゲート通過		1 ポイント	—
3	LAP ゲート通過		1 ポイント	—
4	ゴール		5 ポイント	—
5	ダブルループ NEO	チェックポイント通過	3 ポイント/本	計 12 ポイント
6	ロボコンスナップ NEO (楕円) (ミニフィグ撮影)	ナイスショット	3 ポイント	いずれかが成立
		ベストショット	7 ポイント	
	ロボコンスナップ NEO(真円) (背景撮影)	ナイスショット	2 ポイント	いずれかが成立
		ベストショット	5 ポイント	
	ロボコンスナップ NEO(真円) (プラレール撮影)	ナイスショット	3 ポイント	いずれかが成立
		ベストショット	8 ポイント	
	ロボコンスナップ NEO(真円)	パーフェクトショット	2 ポイント	真円の撮影において、全てベストショットの場合のみ加算される
7	デブリリムーバル	デブリボトル移動	移動成立個数	計 10 ポイント

## ET ソフトウェアデザインロボットコンテスト 2024 プライマリークラス・アドバンストクラス 競技規約 1.0.1 版

			<ul style="list-style-type: none"> <li>● 1 個 4 ポイント</li> <li>● 2 個 6 ポイント</li> </ul>		
		デンジャボトル移動	-2 ポイント/個	—	
8	スマートキャリー	キャリーボトル移動	5 ポイント	—	
		ランディング	外円線接触	1 ポイント	いずれかが成立
			外円線内	2 ポイント	
			内円線接触	3 ポイント	
			内円線内	4 ポイント	
			ランディング	5 ポイント	
			パーフェクトランディング	8 ポイント	
スマートランディング	4 ポイント	上記のランディングでポイントがついた場合にのみ加算される			

## 8. 無線通信デバイス

競技において走行体の無線通信機能を使用することができる。競技中の無線通信使用状況の判定については、無線通信という特性上、容易ではなく、無線通信に関する競技規約は、ある程度、競技者のモラル（性善説）に頼っている面がある。ET ロボコンには、走行体の性能を競うという競技としての側面と、モデリングを主体とした組込みシステム開発に携わるエンジニア/学生の教育という側面がある。ET ロボコンの円滑な競技運営は、今後の ET ロボコンの発展にも大きな影響を与えることを留意して、フェアな競技の実施を心がけること。

また、下記では無線デバイスとして Bluetooth および Wi-Fi について説明しているが、多数の人が集まる大会会場においては Wi-Fi が不安定になることが多いため、競技中に使用する無線方式としては Bluetooth を強く推奨する。

### 8.1. 大会会場ガイダンス

Bluetooth は 2.4GHz の周波数帯を使用した無線通信規格の一つである。Wi-Fi は無線通信を利用して構築される LAN であり、その規格として IEEE 802.11 規格と呼ばれるものである。この規格を使用した無線通信機能は PC、携帯電話などの様々な電子機器に幅広く搭載されている。そのため、大会会場において、来場者等が所持している電子機器の無線通信機能が ON になっている場合、大会会場の電波状況が良好でなくなり、競技における Bluetooth または Wi-Fi の使用に問題が起きる可能性が十分にある。したがって、大会会場における来場者、競技者及び ET ロボコン関係者に対するガイダンスとして、以下の事項の遵守を徹底すること。

大会会場内では、競技及び大会運営に関係のない、無線通信機能を有する機器の使用について、下記の通り制限することがある。

- PC の無線機能使用の禁止（内蔵無線 LAN、Bluetooth などの無線機能を OFF にすること）
- 無線機能搭載の PC 周辺機器（無線式マウス/キーボードなど）の使用禁止
- 携帯電話内蔵の無線 LAN、Bluetooth 通信機能を OFF にすること
- 無線機能内蔵（デジタル）カメラ/ビデオの無線 LAN、Bluetooth 通信機能を OFF にすること
- 携帯型ゲーム機、携帯型デジタル音楽プレーヤーの電源を OFF にすること
- その他の無線 LAN、Bluetooth などの無線機能を搭載している機器の電源を OFF にすること

注 1：携帯電話、（デジタル）カメラ/ビデオについては、利便性及び来場目的を考慮して、無線 LAN、Bluetooth 通信機能を OFF することで使用を許可する

競技者は上記項目に加えて、さらに以下の事項を遵守する必要がある。

- 競技実施中及び競技実施直前待機中の競技者以外は、（競技実施中/直前待機中の競技者に迷惑をかけないように）、保持している走行体の電源を可能な限り OFF にしておくこと

## 8.2. 無線通信デバイス

競技において、走行体と Bluetooth または Wi-Fi 通信を行うために使用する機器一式を「無線通信デバイス」と呼ぶ。無線通信デバイスは、以下の全ての条件を満たす必要がある。

- 突起部を除いた、一般的なノート PC の収納サイズ（全長&全幅&全高）以内であること
- CPU、メモリ、バッテリーを内蔵すること（Bluetooth または Wi-Fi 通信機能も内蔵していることが望ましい）
- 競技実施直前待機～競技終了（最低 30 分以上）の間、外部電源に頼らず動作可能であること  
注 1：ET ロボコン実行委員会は、競技時の 無線通信デバイスに対する電力供給設備を用意しない
- 上記とは別に、走行体との Bluetooth または Wi-Fi 通信機能を実現するための追加機器（例：Bluetooth ドングル）を認める。追加機器は、以下の条件を全て満たす必要がある
  - Bluetooth または Wi-Fi 通信機能を実現する以外の機能は含まれないこと
  - 他機器との接続は有線とし、約 40[cm]以内の有線長であること
- Bluetooth 通信機能を有する機器は、Bluetooth SIG による認証を取得していること。また、Bluetooth 通信機能の改造は禁止する
- 無線通信デバイスは、全国の一般店頭（電気店、玩具店、量販店等）またはインターネットで購入可能なものであること
- 第三者にラジコン操作を喚起（誤解）させるような機器でないこと

上記条件を満たした以下の機器も、無線通信デバイスとして扱う（=自作 無線通信デバイス）。ただし、使用部品及び組み立て方法の事前申請（8.4 節）が必要である。

- 一般購入可能な部品を組み立てて作成したもの

競技結果に直接影響をおよぼす期間（競技実施直前待機～競技終了）は、上記条件を満たした無線通信デバイスの使用に際して、さらに以下の事項が禁止される。

Bluetooth または Wi-Fi 通信を可能にするための追加機器、及び競技における難所・ゲームで指定された機器を除く、一切の外部機器（電源を含む）への接続

- 非接触式ユーザーインターフェースの使用
- 機器自身の安定運用に不可欠なものならびに、接触式ユーザーインターフェースに用いられるものを除く、物理量の計測に応用可能な内蔵センサデバイスの使用
- 機器内部の通信ならびに、走行体との Bluetooth/Wi-Fi 通信に不可欠な通信を除く、あらゆる通信デバイス及び、あらゆる機器外部出力デバイスの使用

## 8.3. 無線通信デバイス用ソフトウェア

無線通信デバイス上で動作するソフトウェア及びソフトウェア開発環境については、特に制約を設けていない。なお、無線通信デバイス用ソフトウェアについては、ET ロボコン実行委員会のサポート対象外となる。

## 8.4. 無線通信デバイスの申請/承認

---

8.2 節に示す自作 無線通信デバイスについては、ET ロボコン実行委員会に対して使用部品及び組み立て方法を事前に申請し、承認を得る必要がある。大会の車検時には、申請済の機器と同じであるか、規定内の機器であるかが確認される。

事前審査の方法については、別途 ET ロボコン実行委員会へ問い合わせること。

## 8.5. 無線通信デバイスと走行体のペアリング

---

無線通信デバイスと走行体の Bluetooth 通信を行うためのペアリングは、競技の円滑運営のために、車検前までに必ず完了しておくこと。

## 8.6. 無線通信デバイスの設置

---

競技における 無線通信デバイスの設置については、以下の通りとする。

- ターン開始時に 無線通信デバイスを、ET ロボコン実行委員会が指定した操作台に設置し、設置状況について ET ロボコン実行委員会の承認を得ること (=設置完了)
- 設置完了後の 無線通信デバイスの操作は、承認を受けた設置状態で行うこと。機器を持ち上げるなどの移動は禁止する。ただし、以下の場合には機器の移動を許可する。
  - 通常操作による不可避な若干の移動
  - 偶発的要因により、機器が設置場所外に移動した場合（例：設置台からの落下）。この場合、機器の設置場所への復帰移動は、スターターが行うこと

## 8.7. 無線通信デバイスと走行体の通信

---

競技における 無線通信デバイスと走行体の通信については、以下の通りとする。

- 大会会場の電波状況などの外的要因によって、Bluetooth/Wi-Fi 通信が不調になる可能性があるが、その場合は不可抗力とする。ET ロボコン実行委員会は、大会会場の電波状況について保証しない
- 無線通信デバイスと走行体の Bluetooth/Wi-Fi 双方向通信は、常時許可する
- 走行体は、車検を受けた 無線通信デバイスのみと、通信できる
- 無線通信デバイスと走行体の通信接続の確立は、無線通信デバイスの設置完了までに行う

## 8.8. 無線通信デバイスの操作

---

競技における 無線通信デバイスの操作については、以下の通りとする。

- 無線通信デバイスの操作とは、「無線通信デバイスへの接触ならびに、無線通信デバイスに対して、あらゆる手段により情報を入力すること」とする

## ET ソフトウェアデザインロボットコンテスト 2024 プライマリークラス・アドバンストクラス 競技規約 1.0.1 版

- 無線通信デバイスの操作は、5.5 節に示す内容により許可・禁止される。なおスターターが無線通信デバイスをモニターすることは、常時許可する
- 無線通信デバイスを操作できるのはスターターのみに限られる
- スターターが利用できるものは、無線通信デバイス、走行体、及び調整用ガジェットのみとする（5.1 節 参照）。スターター本人の日常生活に不可欠な（一般）機器や、ET ロボコン実行委員会設営のモニターなど、あきらかに競技者の意図とは別に設置された機器については、許容する。
- スターターが、第三者からの情報に基づいた操作を行うことを禁止する。

### 8.9. 競技規約違反時の処置

---

Bluetooth または Wi-Fi 通信に関する競技規約についての違反が認められた場合の処置は、次の通りとする。

- 大会会場ガイダンス（8.1 節）については、あくまで大会運営を円滑に進めるためのガイダンスであり、違反が認められた場合は、原則、遵守を促すに留める。ただし、競技者による悪質な違反については、失格の可能性を否定しない。
- 無線通信デバイスについては、車検終了以降に違反が認められた場合は、失格とする
- 無線通信デバイスと走行体のペアリングについては、車検終了以降に違反が認められた場合は、失格とする
- 上記以外の規約については、競技時に違反が認められた時点で失格とする。

### 9. その他禁止事項

---

以下の行為を禁止とする。

- コース、及び土台を傷つける・汚すなど、競技進行の妨げとなる行為
- 走行体組立図に準拠しない走行体の使用

## 10. 改版履歴

本規約の改版履歴を表 10-1 に示す。

表 10-1 版履歴

版数	日付	執筆者	改版内容
1.0.0	2024/4/30	本部) 椎根	初版
1.0.1	2024/5/20	本部) 椎根	<p>5.4.1. 無線通信デバイスの設置 誤植修正 固定カメラ廃止に伴う、「USB ケーブル及び」の記述削除</p> <p>5.5. 走行体 及び 無線通信デバイスの操作・接触 走行体 及び 無線通信デバイスの操作・接触の状態説明のステートマシン図 (図 5-11) の修正</p> <p>5.8. 走行体のスタート操作 誤植修正 「～操作は 1 回のみとする (□)」の文字化け修正</p> <p>5.17.4. ランディング 誤植修正 説明分の末尾の不要文字 (5.4)</p> <p>6.4. 【P】スマートキャリー 誤植修正 説明分の先頭の不要文字 (5.17)</p> <p>7.3.1. 【A】ベストショット・パーフェクトショット ・真円 (背景撮影) プラレール内の背景 (撮影面のみ) が判別できる写真であること。 ↓ プラレール背景の正面が判別できる写真であること。 ・真円 (プラレール撮影) プラレールの全体 (3 両) の側面 (外側) がフレームに撮影され判別できる写真であること ↓ プラレール全体 (3 両) のレール外側を向く側面が判別できる写真であること。</p> <p>7.3.2. 【A】ナイスショット ・真円 (背景撮影) プラレール内の背景 (いずれかの面) が判別できる写真であること。 ↓ プラレール背景 (いずれかの面) が判別できる写真であること。 ・真円 (プラレール撮影) プラレールの一部が写っている写真であること。 ↓ プラレール (車両) の一部が写っている写真であること。</p>

