

ET ソフトウェアデザイン ロボットコンテスト 2026

エントリークラス

競技規約 1.0.0 版



目次

1. はじめに	3
1.1. 対象とする読者	3
1.2. 本規約の構成	3
1.3. 用語	3
1.4. 関連文書	3
2. 競技環境	4
2.1. 競技環境の概要と配布	4
2.2. 走行体ソフトウェア	5
2.3. 走行体全体の定義	5
3. 競技	6
3.1. コース	6
3.1.1. コースの装飾	7
3.1.2. スタートラインとスタートエリア	7
3.1.3. ゲートライン	8
3.1.4. ガレージ	9
3.1.5. 照明環境	9
3.2. 競技の進行	9
3.3. ターンの進行	10
3.3.1. スタート準備	10
3.3.2. スタート操作	10
3.3.3. リザルトポイント確定	10
3.4. リザルトポイント	11
3.4.1. 走行ポイント	11
3.4.2. 課題ポイント	12
3.5. スタートエリアへの走行体の設置	12
3.6. スタート	13
3.7. フライングスタート	13
3.8. チェックポイント到達	14
3.9. LAP ゲート到達	15
3.10. スマートキャリア	16
3.11. キャリーブロック移動	17
3.12. ランディング	18
3.13. ガレージ停止	20
3.14. 失格	20
3.15. 課題ポイント	21
4. その他禁止事項	22
5. 改版履歴	23

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 2026 エントリークラスの競技規約を規定するものである。

1.1. 対象とする読者

本規約は、エントリー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、競技で用いる環境について記載する。
- 3 章にて、競技内容について記載する。

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	走行体全体	2.3 を参照のこと。
4	act:	図が UML2.0 のアクティビティ図であることを示す。
5	stm:	図が UML2.0 の状態マシン図であることを示す。
6	ET ロボコンシミュレータ	ET ロボコンシミュレータ 2026 の略称。

本規約で言及する時間の表現は、シミュレーション動作における論理時間を指しており、現実世界の時間ではない。

1.4. 関連文書

本規約と関連のある文書を表 1-2 に示す。

表 1-2 関連文書一覧

No.	関連文書
1	ET ロボコンシミュレータ 2026 取扱説明書

2. 競技環境

本章では、競技の実施に用いられる競技環境について記載する。

2.1. 競技環境の概要と配布

エントリークラスで使用するシミュレータ競技環境は、ET ロボコンシミュレータと etrobo 開発環境により構成される。参加チームはこれらを用いて走行体ソフトウェアを開発する。この様子を図 2-1 に示す。

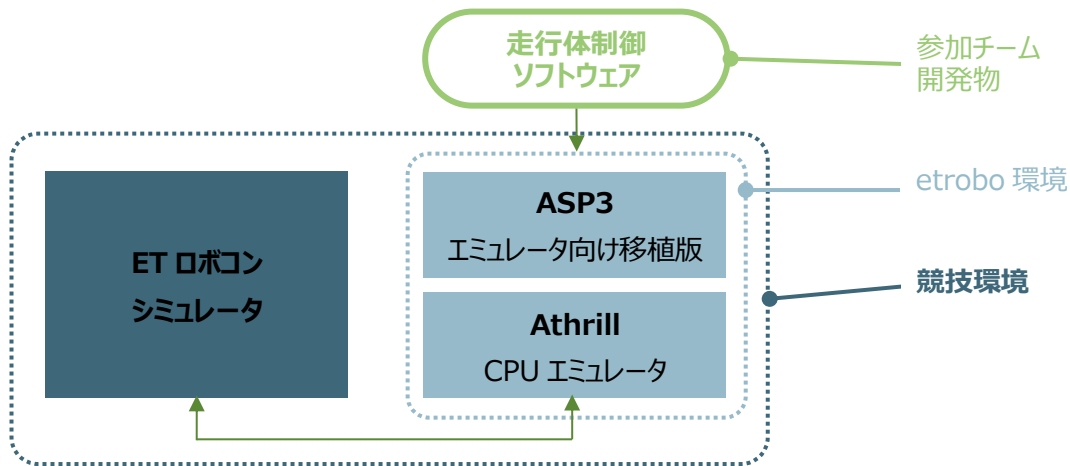


図 2-1 競技環境の概要

競技環境は、TOPPERS プロジェクト/箱庭 WG の成果物の一部を用いて開発されています。
WG の皆さまに深く感謝いたします。

競技環境の全部又は一部は、大会当日までの間に随時更新、配布される。なお、試走会及び大会の一定期日前には、それぞれの当日に用いられる競技環境が実行委員会より配布又は案内される。これと異なるものを用いて走行体ソフトウェアを用意しないよう注意すること。

競技は描画処理が 60FPS (frames per second) 固定モード、キャプチャモードは 30FPS の動作環境で実施される。描画処理が低い PC で競技環境を動作させた結果は、当日の競技と結果が変わる場合があることに注意すること。

競技環境の構築方法は、下記「ET ロボコン EV3 サポートサイト」にて公開する。

<https://github.com/ETrobocon/etrobo/>

ET ロボコンシミュレータの具体的な操作方法は、関連文書[1] (2章) を参照のこと。

2.2. 走行体ソフトウェア

参加チームが競技用に作成又は生成するソースコード又はモデルは、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。

実行委員会に対する走行体ソフトウェアと競技に必要な関連ファイル（初期値情報など）の提出は、Lコース・Rコース（3.1 節）それぞれ分けて行う。提出期限及び提出方法は、実行委員会より別途提示される。

2.3. 走行体全体の定義

ET ロボコンシミュレータで用意されている走行体において、走行体を構成するすべてのパーツを含めて、走行体全体とする。各種ゲート等の判定では、走行体全体か一部かの扱いが異なる場合があるので、注意すること。

3. 競技

本章では、競技について記載する。

3.1. コース

エントリークラスの競技が行われるコースを図 3-1 に示す。コース上の各番号は表 3-1 に対応する。コースは中央を挟んでほぼ左右対称になるよう設計されており、左側を L コース、右側を R コースと呼ぶ。

なお、本節に限らず、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。正式には配布される競技環境を参照すること。

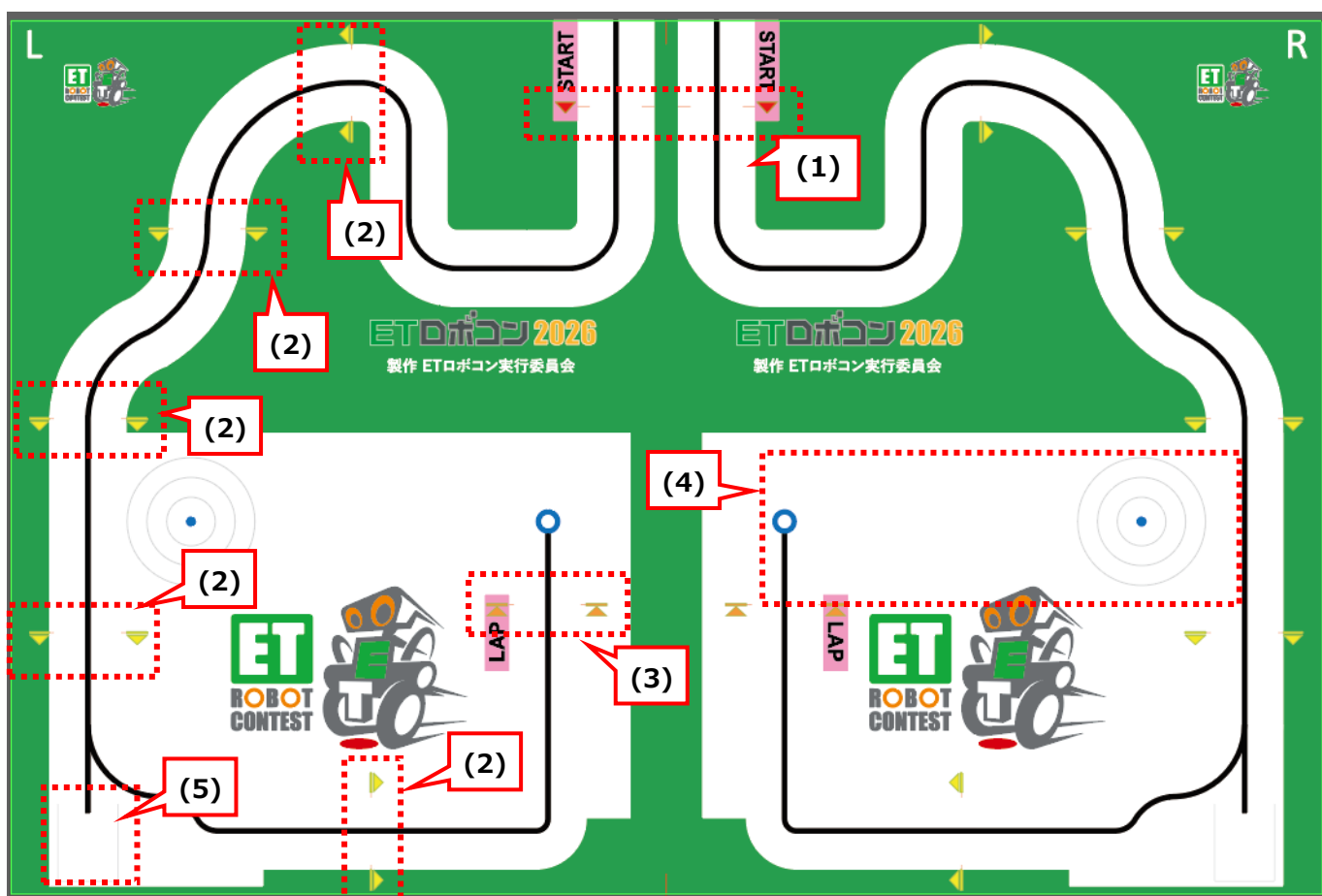


図 3-1 コース

表 3-1 エントリークラスのコース上の各名称

No.	名称	備考
(1)	スタートライン	—
(2)	チェックポイント	—
(3)	LAP ゲート	—
(4)	スマートキャリア	—
(5)	ガレージ	—

3.1.1. コースの装飾

コース上の緑色のエリア、スタートライン(3.1.2 節)、LAP ゲート (3.1.3 節) の場所を示す矢印には、実行委員会が装飾品 (スポンサー看板など) を複数個所に設置する。ただし、以下に含まれる緑色のエリアに装飾品は設置されない。

- ET ロボコン 2026 ロゴ、ET ロボコンキャラクターロゴ

設置する装飾品や位置について、参加チームがリクエストをすることはできない。

3.1.2. スタートラインとスタートエリア

競技のスタート位置には「スタートライン」及び「スタートエリア」が設けられている。

スタートラインは、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でつながっていると見なす。図 3-2 に示す。

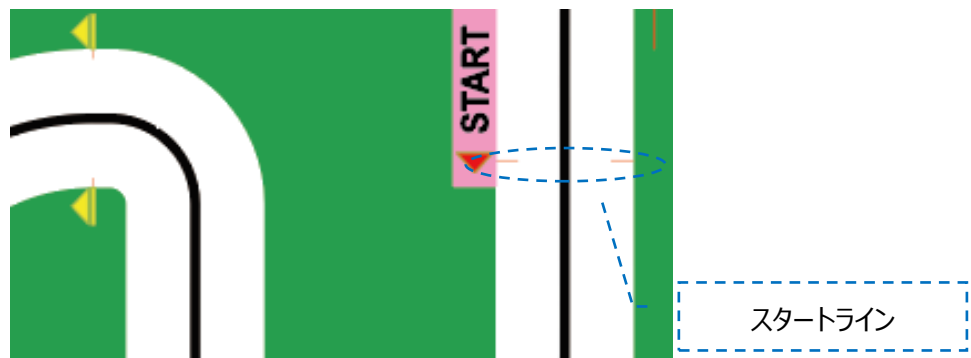


図 3-2 スタートライン(Lコースの例)

スタートエリアは、スタートライン手前の白部分及び黒線の領域を指す。図 3-3 に青斜線にて例を示す。

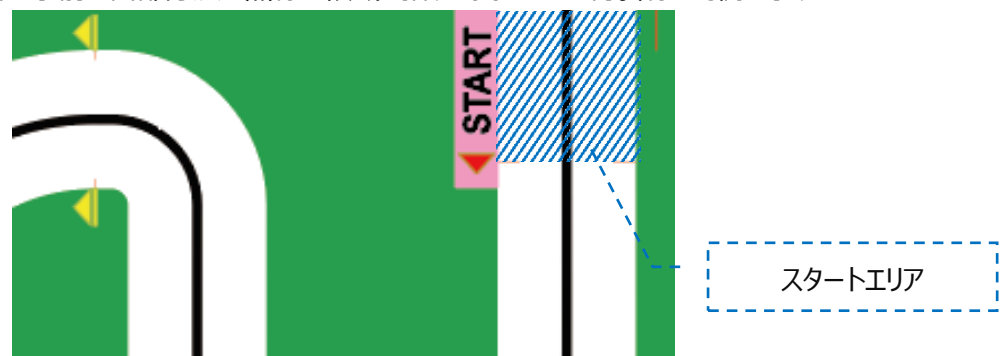


図 3-3 スタートエリア(Lコースの例)

3.1.3. ゲートライン

競技に通過するチェックポイントまたは、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。スタートラインと同様、これらは黒線をまたがないように分断して引かれた線で構成されており、分断部分が仮想的に直線でつながっていると見なす。図 3-4 にチェックポイントのゲートライン、図 3-5 に LAP ゲートのゲートラインの例を示す。

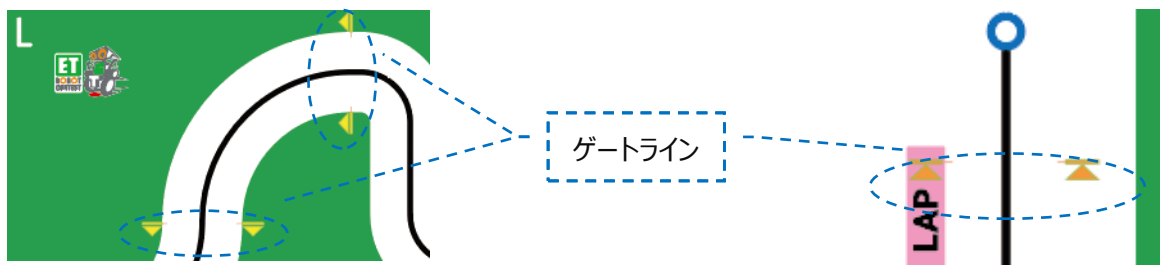


図 3-4 チェックポイントのゲートライン例
(L コースのチェックポイント)

図 3-5 LAP ゲートのゲートライン例
(L コースの LAP ゲート)

3.1.4. ガレージ

走行体を停止させる「ガレージ」が設けられている。

ガレージは、ガレージ手前の黒線から、灰色に囲まれた白色の領域を指す。図 3-6 に青斜線にて例を示す。

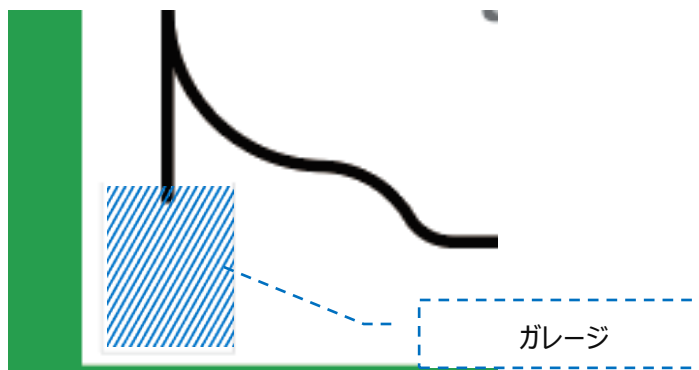


図 3-6 ガレージ(Lコースの例)

3.1.5. 照明環境

ET ロボコンシミュレータには、照明環境を再現する機能が設けられている。参加チームに公開されている ET ロボコンシミュレータに含まれる照明環境は試走会、大会とは異なる場合がある。試走会及び大会における照明は、競技環境の配布(2.1)にて通知される。

3.2. 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(3.4 節)のいずれか大きい方により順位を決定する。ただし、同点の場合は、もう片方のコースのリザルトポイントの大きい順とする。以下、リザルトポイントを得る 1 回の走行をターンと呼ぶ。各チームの走行順となるターンの順番は、実行委員会より決定される。なお、走行中のコースのみ攻略をおこなえるものとし、もう片方のコースで攻略を行っても認められない(例：L コース走行時に、R コースのチェックポイントに到達しても「チェックポイント到達」は成立しない。R コースの難所を攻略しても成立せず加点対象とならない。)

3.3. ターンの進行

図 3-7 にターンの流れを示す。すべてのアクティビティは実行委員会が実施する。

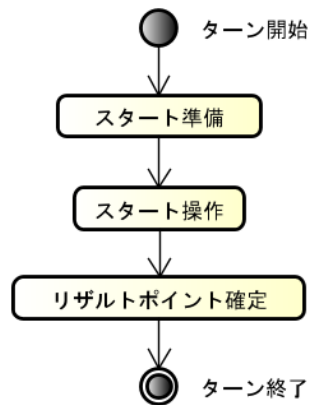


図 3-7 act: ターンの流れ

3.3.1. スタート準備

走行にあたり、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
- 照明環境の設定
- 装飾物の設置
- 走行体の設置

3.3.2. スタート操作

実行委員会による走行体のタッチセンサ押下操作を走行の開始と見なし、時間計測が開始される。

3.3.3. リザルトポイント確定

スタート操作後、以下のいずれかが起きたことにより、時間計測が終了される。

- 120 秒を過ぎる時間が経過
- 走行体が競技終了通知を ET ロボコンシミュレータに通知した場合
- 走行体がコース外に落下
- その他不測の事態により、実行委員会が必要と判断した場合の計測終了操作

時間計測の終了に伴い、審判が競技結果を確認した後にリザルトポイントが確定される。リザルトポイントについては 3.4 節を参照のこと。

3.4. リザルトポイント

リザルトポイントとは、**数式 3-1** で計算されるポイントである。なお、走行ポイントと課題ポイントの和がゼロより小さくなる場合は、リザルトポイントは 0 とする。

$$\text{リザルトポイント} = \max[(\text{走行ポイント} + \text{課題ポイント}), 0]$$

数式 3-1 リザルトポイント

3.4.1. 走行ポイント

走行ポイントとは、**数式 3-2** で計算されるポイントである。

$$\text{走行ポイント} = \max[MP - t, 0]$$

MP : 30

t : 走行タイム (単位: 秒)

数式 3-2 走行ポイント

走行タイムとは、スタート操作 (3.3 節) から、LAP ゲート到達が成立するまでの時間を計測したものである。

なお、走行タイムは 0.01 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。

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 ゲート到達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、その時間帯は課題ポイントの獲得に使用される。走行タイムの計測方法を **図 3-8** に示す。

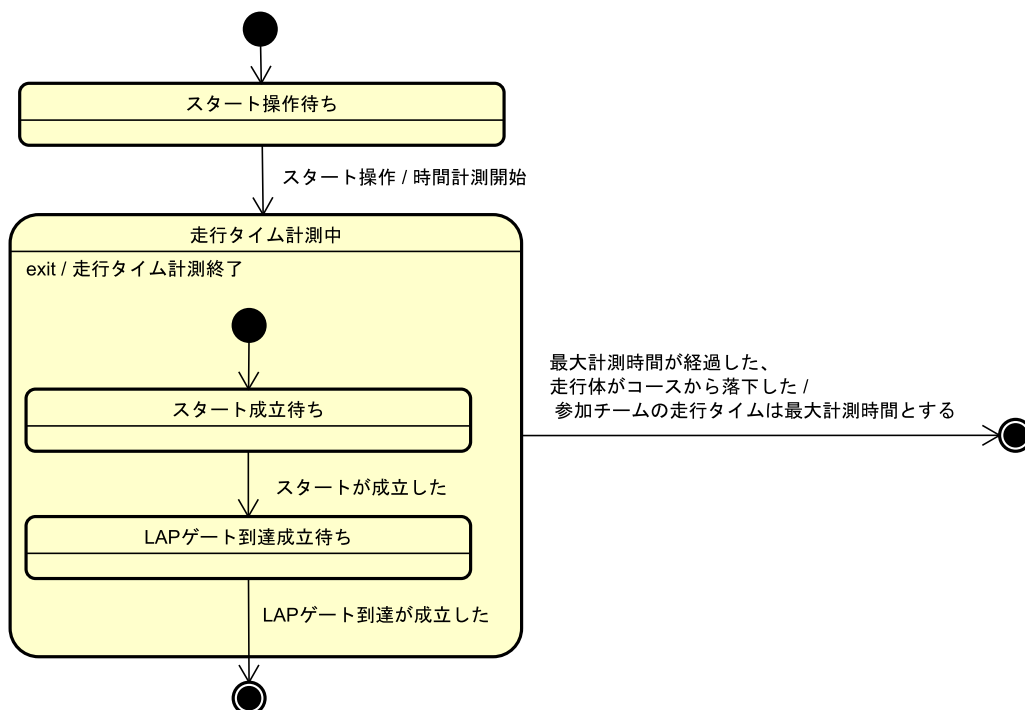


図 3-8 stm: 走行タイムの計測方法

3.4.2. 課題ポイント

課題ポイントについては、3.15 節を参照のこと。

3.5. スタートエリアへの走行体の設置

走行体をスタート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コースのスタートエリアへ走行体を設置すること
- 走行体の一部がスタートエリアをはみ出さないこと

設置方法としては関連文章[1] (2.10.1 章) で示されている初期情報を、走行体ソフトウェアと同時に提出 (2.2) することで、競技の開始時に任意の場所に設置することができる。

3.6. スタート

スタート操作後に**走行体の一部**が矢印の示す方向（図 3-9）でスタートラインを通過することで、「スタート」が成立する。



図 3-9 スタートラインの通過（Lコースの例）

スタートの判定方法を図 3-10 に示す。

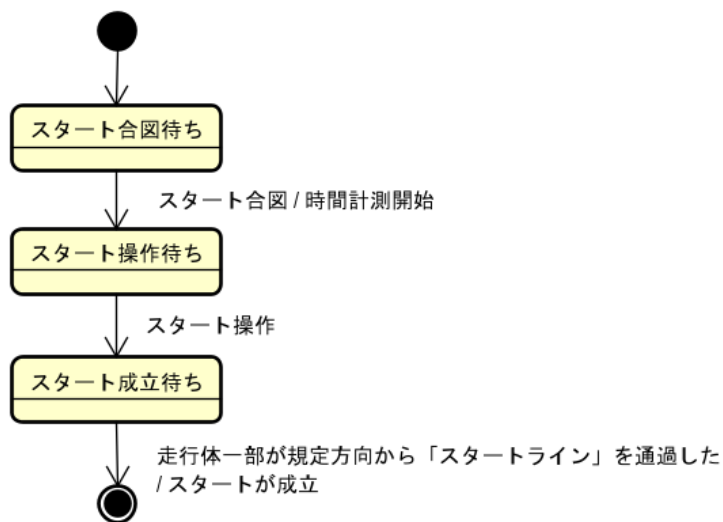


図 3-10 stm: スタートの判定方法

ターン中のスタートは、1 度のみ成立する。

3.7. フライングスタート

スタート操作前にスタートラインを通過した場合、フライングスタートとみなし失格とする。

3.8. チェックポイント到達

走行体の一部(図 3-11)が矢印の示す方向でチェックポイントのゲートラインに到達することで、「チェックポイント到達」が成立する。チェックポイントの判定は独立しており、その順序は問わない。なお、ターン中のチェックポイント到達は、LAP ゲート到達前に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到達しても 1 度のみ適用とする。

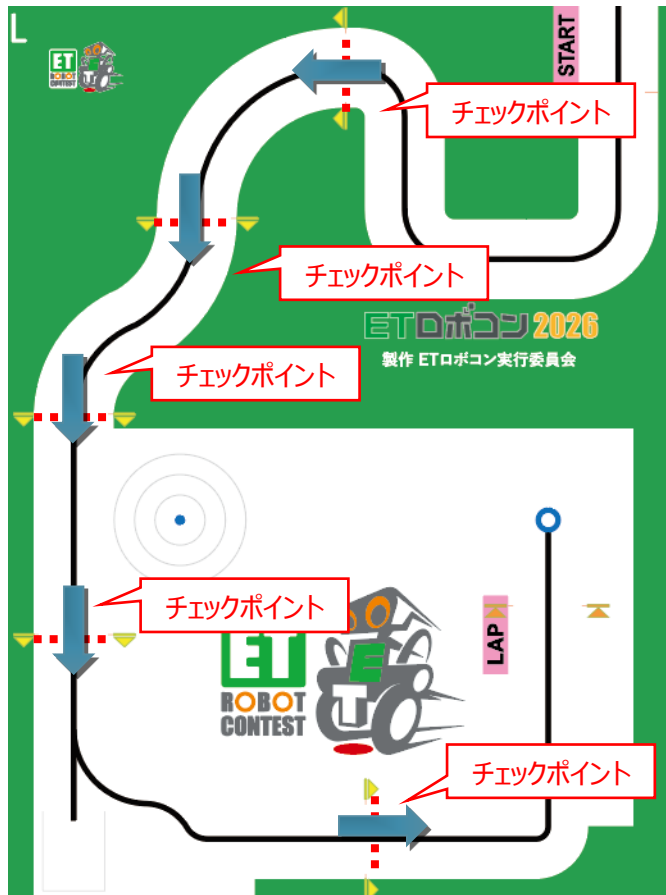


図 3-11 チェックポイント到達 (Lコースの例)

チェックポイント到達の判定方法を図 3-12 に示す。

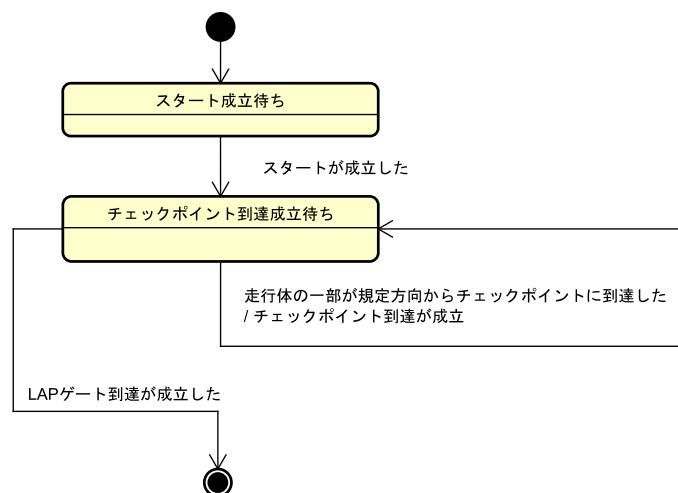


図 3-12 stm: チェックポイント到達の判定方法

3.9. LAP ゲート到達

走行体の一部が矢印の示す方向（図 3-13）で LAP ゲートのゲートラインに到達することで、「LAP ゲート到達」が成立する。ただし、走行体が該当ゲートの両端にあるポールに接触した場合は、LAP ゲート到達ポイントは獲得できない。

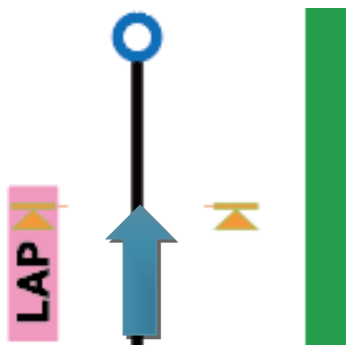


図 3-13 LAP ゲートの到達（Lコースの例）

LAP ゲート到達の判定方法を図 3-14 に示す。

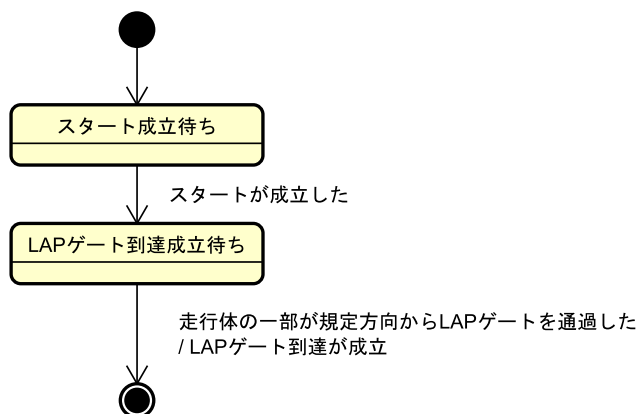


図 3-14 stm: LAP ゲート到達の判定方法

ターン中の LAP ゲート到達は、1 度のみ成立する。

3.10. スマートキャリアー

走行体が、既定の位置に配置されたキャリアブロックをランディングターゲットにランディングさせる課題である。ランディングターゲットへのランディングによりそれぞれ課題ポイントを獲得することができる。ランディングはランディングターゲットにより近づけたほうが高いポイントを獲得できる。

スマートキャリアーの形状及び構成要素の名称を図 3-15 に、ランディングサークルの構成要素の名称を、図 3-16 に示す。

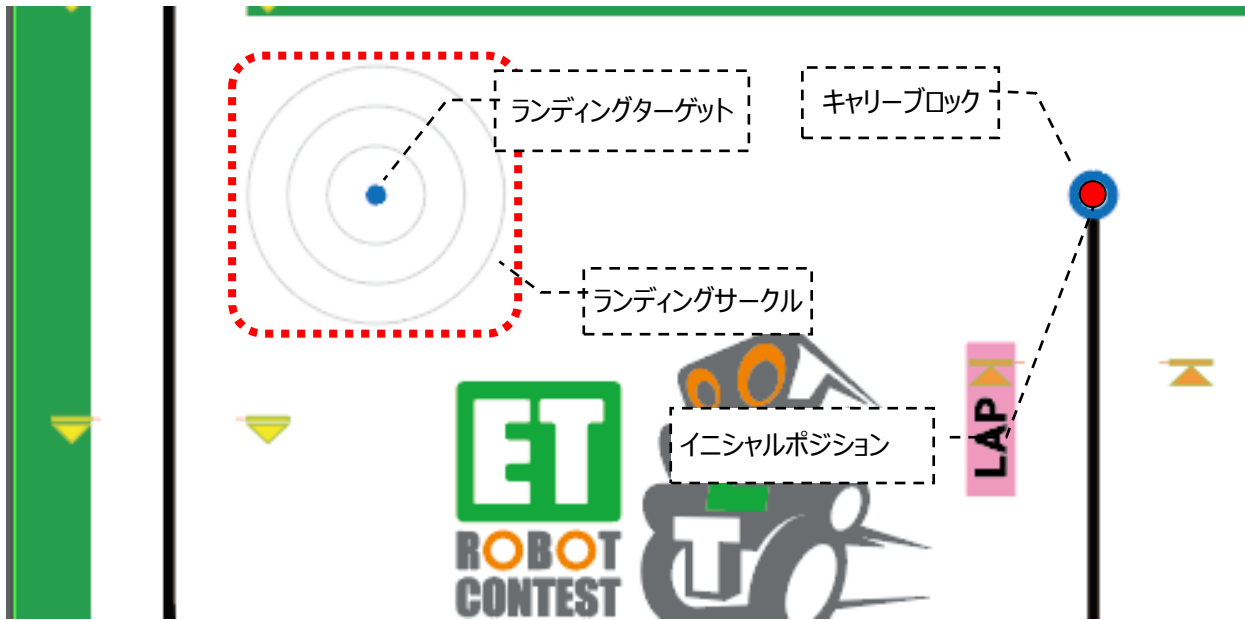


図 3-15 スマートキャリアーのエリア形状及び構成要素（Lコースの例）

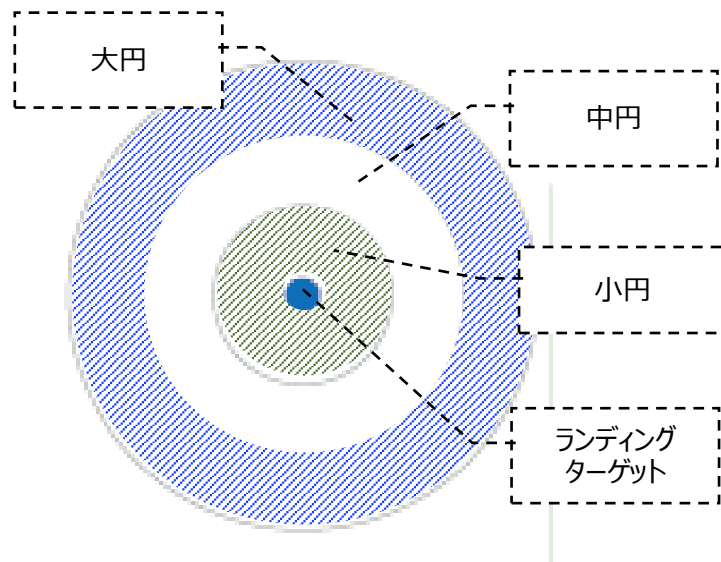


図 3-16 ランディングサークルの構成要素（Lコースの例）

3.11. キャリーブロック移動

リザルトポイント確定時（3.3.3 節）の時点で、イニシャルポジションからキャリーブロックが完全に外れて置かれている場合、「キャリーブロック移動」が成立する。「置かれている」とは、キャリーブロック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 3-17 に示す。

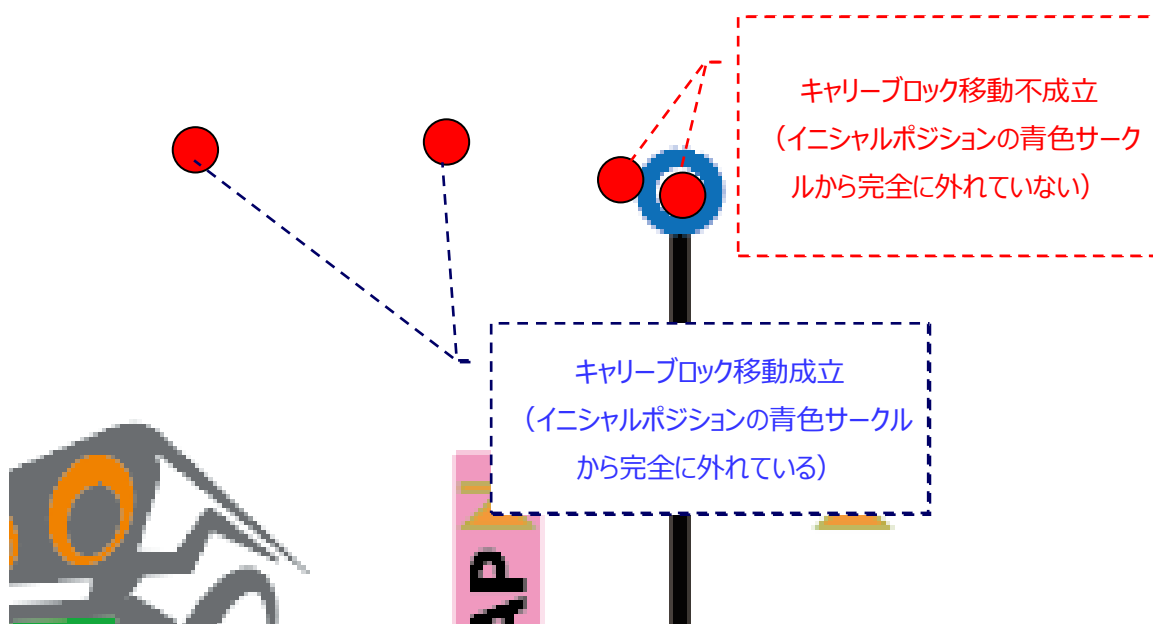


図 3-17 キャリーブロック移動の説明

3.12. ランディング

リザルトポイント確定時（3.3.3 節）の時点で、ランディングサークルにブロック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、キャリーブロック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 3-18 に示す。

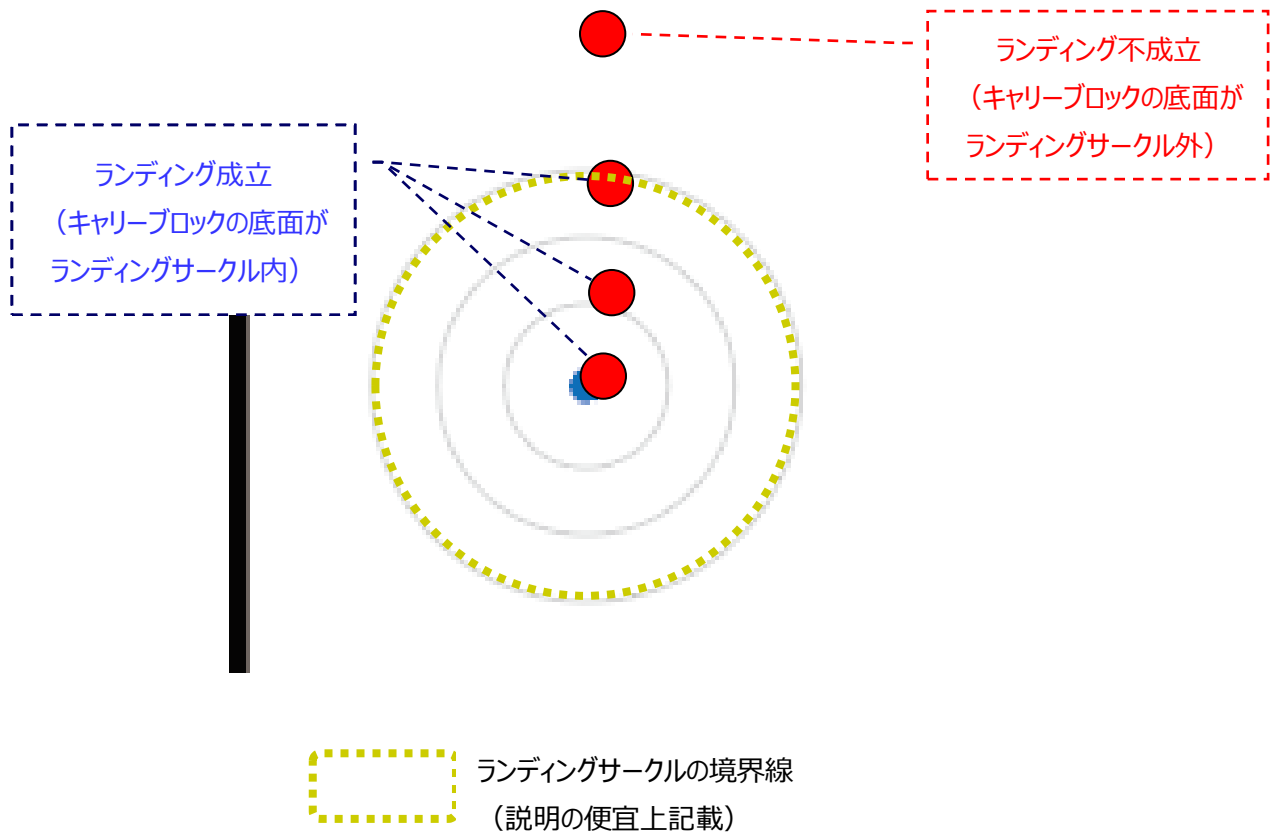


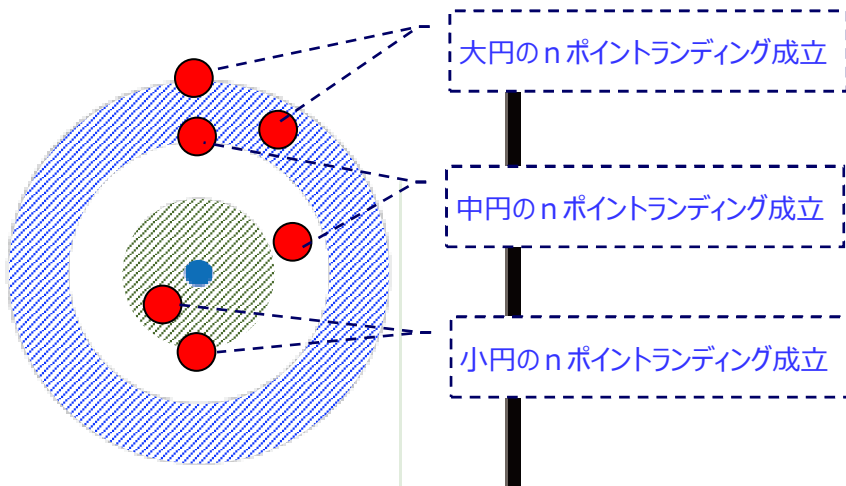
図 3-18 ランディングの説明

ランディングの成立で、置かれているキャリーブロックの状態別にポイントが付与される。状態の説明を図 3-19 に示し、ランディングの獲得課題ポイントについては、に示す。

- nポイントランディング（nは、各円のポイントを指す。）

nポイントランディング

キャリーブロックの底面の状態（線を含む）により課題ポイントが獲得
なお、より内側の円の課題ポイントが採用される。



キャリーブロックの底面がランディング
ターゲットに触れている

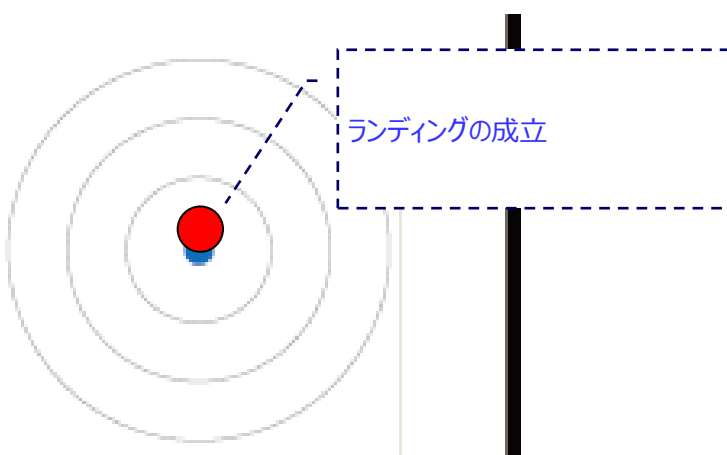


図 3-19 ランディングの種類説明

3.13. ガレージ停止

以下の条件を満たした場合、「ガレージ停止」が成立する。ガレージ停止の判定方法を図 3-20 に示す。

- 走行体が競技終了通知（ETRoboc_notifyCompletedToSimulator）を送信していること
（https://github.com/ETrobocon/etrobo/wiki/sim_extended_api）
- 当該通知を、ET ロボコンシミュレータが計測時間内に受信していること
- 通知受信時点で、走行体の一部がガレージ内に存在していること

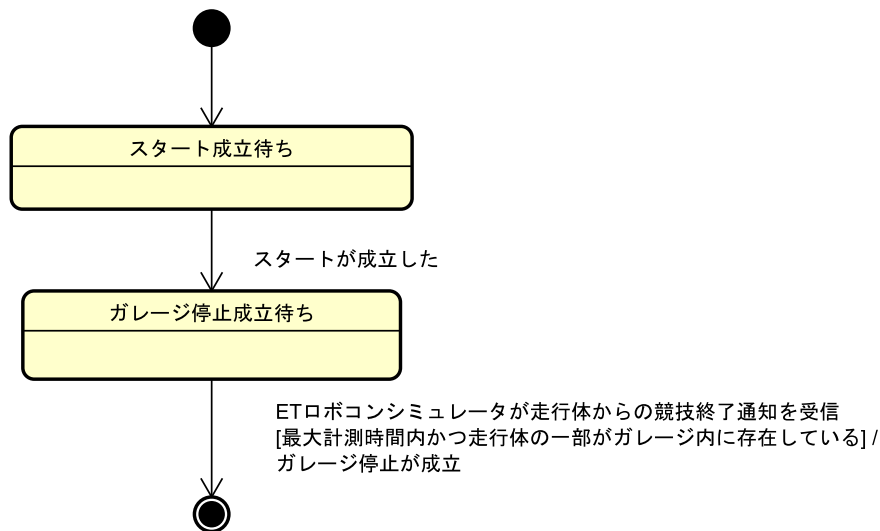


図 3-20 stm: ガレージ停止の判定方法

3.14. 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。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、フライングスタートした場合
- 本規約の禁止事項に違反した場合

3.15. 課題ポイント

エントリークラスの課題ポイントの一覧を表 3-2 に示す。

表 3-2 エントリークラス 課題ポイント一覧

No.	課題ポイント事項	課題ポイント	備考	
1	チェックポイント到達	4 ポイント/本	計 20 ポイント	
2	LAP ゲート到達	5	走行体がポールに接触した場合は、獲得できない。	
3	キャリアブロック移動	1	—	
4	スマートキャリア (ランディング)	n ポイントランディング		
		(大円)	4	いずれかが成立
		(中円)	8	
		(小円)	12	
(ランディング)	20			
5	ガレージ停止	10		

4. その他禁止事項

以下の行為を禁止とする。

- 意図的にコンピュータへ攻撃を仕掛けるソフトウェアの提出
- プラットフォーム改変制限に反するソフトウェアの提出

上記「プラットフォーム改変」とは、「raspike-athrill-c850e2m/sdk/workspace」フォルダ以外のコード及びパラメータの独自変更は認めていない。

5. 改版履歴

本規約の改版履歴を表 5-1 に示す。

表 5-1 改版履歴

版数	日付	執筆者	改版内容
1.0.0	2026/4/30	本部) 椎根	初版