

競技方法について

質問 1	6 ページの 8 (1) ③で「んだッチ」は水田エリア A・B に入って稲穂を収穫するとありますが、水田エリアに「入る」とは、ロボットの全体なのか、または一部でも床と接していれば入ったことになるのか、「入る」の定義を決めていただければと思います。
回答 1	水田エリアに「入る」とは、「んだッチ」の駆動車輪及び車体全体が、水田エリア内に下りて、水田エリア内を走行して稲穂を収穫することになります。 駆動車輪及び車体全体が、水田エリア A・B に完全に入ることにより、それぞれのエリアのポイントが発生します。

競技方法について

質問 2	水田エリア A・B に置かれている稲穂は 2 箇所「稲穂置場」のどちらでも関係なく置けるのでしょうか。
回答 2	「稲穂」は、「稲穂置場」であればどこに置いても構いません。

ロボット仕様について

質問 3	4 (1) 「スギッチ」④、⑤の無線機の操縦について、Bluetooth、ZigBee、Wi-Fi 等の使用の許可をいただけないでしょうか。2.4GHz を使用し、トラブルは自己責任とします。
回答 3	2.4GHz 帯であり、電波法に基づいたものであれば Bluetooth、ZigBee、Wi-Fi の使用を認めます。無線機によるトラブルについては 4 (1) ⑤のとおりです。4 (1) ④を暫定版 1 の訂正更新時に修正します (7/25 変更済)。

コース仕様について

質問 4	コース製作 p-13 (自立エリア 畦道エリア) について 畦道用パネコートは t2mm となっていますが、よろしいでしょうか。 強度などから t1.2mm ではないでしょうか。
回答 4	ご指摘のとおりです。 t2mm を t1.2mm に訂正した図 (⑧_⑱_(C)ver_2) に差し替えました。

競技方法について

質問 5	8 (1) ③について、畦道エリアに置いてある稲穂は水田エリアに入って収穫するということですか。その場合、畦道に触れずに収穫するのでしょうか。また、畦道の側面も触れてはいけないのでしょうか。水田エリア A・B に置かれている稲穂は 2 箇所「稲穂置場」のどちらでも関係なく置けるのでしょうか。
回答 5	畦道上に設置してある「稲穂」は、畦道上で収穫しても、水田エリア A・B 内から収穫しても構いません。ただし、水田エリア A・B 内に設置してある「稲穂」は、各エリア内で収穫してください。(回答 1 参照) 水田エリア A 内から水田エリア B 内に設置されている「稲穂」の収穫はできません。 「稲穂置場」については、回答 2 を参照してください。 畦道の側面の接触については認めます。ただし、実施規則 4 (4)、11 (2) に該当する場合に注意してください。

コース仕様について

質問 6	各プラスチックジョイントの注文の際に、色の指定が出てきます。大会ではどの色を使用するのか。
回答 6	本大会では各ジョイントのカラーをオフホワイトに統一します。

コース仕様について

質問 7	きりたんぽ台に TS キャップを固定するボルトの頭は刻印による盛り上がりがあるのか (ユニクロ) 無いのか (ステンレス)
回答 7	ペットボトル A (きりたんぽ) のキャップの部分を「きりたんぽ台」上の TS-25C に差し込んだ場合、キャップとボルト頭は接触しません。 刻印の盛り上がり部分は、競技には影響無いと考えます。特にボルトの材質

第25回 全国高等学校ロボット競技大会 秋田大会 (Q&A)
(2017.10.13版)

	は指定はしません。本大会では（ユニクロ）ねじを使用します。
--	-------------------------------

コース仕様について

質問 8	スロープの上部つなぎ目は段差処理をするのか。
回答 8	本大会では、スロープのつなぎ目先端及び妙技エリアとの境目ができるだけ無くなるように、コース製作者に加工依頼します。ただし、製作上数mmの隙間は発生する可能性があります。

コース仕様について

質問 9	妙技エリアはコンパネだけで構成するのか、内部に骨組みを入れるのか。また、骨組みを入れた際スロープ等のコンパネにコーススレッドを打ち込んで骨組みと固定するのか
回答 9	本大会では、内部に骨組み材を使用し、コーススレッドで固定します。

競技方法について

質問 1 0	実施規則 8 (1) ③に「んだッチ」は水田エリア A・B に入って稲穂を収穫するとありますが、畦道エリア上に設置されている 4 個の稲穂は「んだッチ」が畦道エリアで収穫しても良いのでしょうか。 これらを稲穂置場に置くのは「んだッチ」が畦道エリアからでも良いのでしょうか。または、4 個の稲穂を水田エリア A・B に落として回収するのか、あるいは稲穂を畦道エリアから落とさずに、水田エリアの「んだッチ」が回収しなければならないのでしょうか。
回答 1 0	収穫については、回答 5 を参照ください。 「んだッチ」が「稲穂」を「稲穂置場」に置く場合は、畦道上、又は水田エリア A・B 内からであれば、どこからでも構いません。また、どちら側の「稲穂置場」に置いても構いません。

コース仕様について

質問 1 1	アイテムについての質問です。ペットボトル A（コカコーラゼロ）、ペットボトル B（コカコーラ）ペットボトルが 280ml となっているのですが、インターネットで調べる限り、300ml しか無いのと、3D 画面で見ると形状がコカコーラファンタ 280ml と同型のように見えます。
回答 1 1	記載内容のとおりファンタにも同サイズのペットボトルがあります。 https://secure.cocacola.jp/gateway/product/ をご確認ください。 メーカーから、今後の販売の確認をとっています。地域により購入しにくくなっているかもしれませんが、お近くの営業所、支店に問合せてください。 ファンタにも同サイズがありますので、ファンタのペットボトルにて代替してもかまいません。

競技方法について

質問 1 2	実施規則 8 (1) ③について、畦道上に設置されている「稲穂」は、「んだッチ」が水田 A・B に入っている状態で収穫しなければいけないのでしょうか。 また、「んだッチ」が畦道上を走行する際に、「稲穂」を押しつけながら進んでよろしいのでしょうか。
回答 1 2	回答 5・10 を参照ください。 「んだッチ」が畦道上を走行する際に、「稲穂」押しつけて進むことは可能です。

競技方法について

質問 1 3	実施規則 8 (1) ③ について、畦道エリアの「稲穂」は畦道上から収穫できないのでしょうか。 稲穂置場に稲穂を 13 本以上置いた場合の得点はようになりますか
回答 1 3	回答 5・10・12 を参照ください。 実施規則 9 (4) のとおり、競技終了時、「稲穂置場」に置かれた本数を得点とします。13 本以上でも 5 点×（本数）の得点となります。

競技方法について

質問 1 4	16本の稲穂をすべて「稲穂置場」に置き、そのうち12本を竿燈に取り付けた場合、「稲穂置場」に残った4本は1本5点としてカウントされますか。
回答 1 4	パーフェクトゲームが最優先となるため、最終的にパーフェクトを達成した場合は、カウントされません。終了時パーフェクト以外であればカウントされます。

競技方法について

質問 1 5	実施規則8(1)⑤及び(12)について、「移動」と「引きずる」は何が違うのでしょうか。
回答 1 5	「引きずる」とは、「スグッチ」が「稲穂」「きりたんぼ」を収穫後、竿燈に付けるまでに、コースの床面等にアイテムの一部を接触したまま移動させることを表現します。「移動」とは竿燈を「スグッチ」が引っ張る、又は押すなどによって動かすことを表現します。

競技方法について

質問 1 6	得点について質問です。稲穂は16本あるので、12本を竿燈に掛けた場合、他の4本を「稲穂置場」に置いた場合の20点が900点の中に入っていないのではないかと思いますのですが。
回答 1 6	回答14を参照ください。 パーフェクトゲームが最優先となります。パーフェクト達成時の「稲穂置場」にある「稲穂」の本数をカウントしませんので、合計が900点になります。

競技方法について

質問 1 7	「んだッチ」が堰エリアを通過するときに、自立直進用枠の上面に駆動輪をかけて通過しても良いのでしょうか。
回答 1 7	自立直進用枠は、「んだっち」が畦道に直進するための補助枠の役割を担っています。自立直進用枠の利用を可とすることで、枠の一部を破損させ、競技運営に影響を及ぼすことが予測されます。よって、自立直進用枠の利用（上面を利用、捕まえて等）で堰を乗り越えることを禁止します。通過時にロボットが一時的に接触することは可とします。

競技方法について

質問 1 8	きりたんぼ掛けマグネット（スガツネMC-1S4FWTP）の取り付け方について質問いたします。このマグネットは枝部パイプに埋め込むための本体と本体の中身であるマグネット部分があります。そのマグネット部分にはカバーのような金具がついていますが、この金具の向きによってきりたんぼの揺れ方が違います。競技コースによって公平性を失う可能性がありますので、この金具の向きを決めていただければと思います。
回答 1 8	本大会では、パイプ材（竿燈枝）に対して直交に取り付けたものを使用します。 後日、マグネット取り付け部の画像（写真）を公開します。

コース仕様について

質問 1 9	きりたんぼ台に取り付ける塩ビエンドキャップTS-25Cの詳細寸法（高さ）をお知らせ下さい。 在庫品と新たに購入したものでサイズに5mmの違いがありました。
回答 1 9	TS-25Cは、JIS K 6743の規格に定められていますが、調査の結果メーカー・製造ロット等の違いでサイズに若干の差があることが確認できました。本大会で使用するものは下記に統一します。 本大会では、「(株)クボタケミックス」製のTSC25を使用し実施します。 (参照) オレンジブック http://www.orange-book.com/ （ページ内で、TSC

	25で検索) 実施規則(暫定版1)記載の「TS-25C」を「TSC25」に更新時に修正します(7/25変更済)。
--	--

コース仕様について

質問20	ウレタンコートパネル塗装合板【イエロー】について、過去の大会でも使用されていましたが、製品によって色が違うようです。(イエロー⇔オレンジと言える範囲)何か基準はありますか。
回答20	特に基準は設けていません。 本大会では、全てのコースに同材質のものを使用し製作します。また、練習用コースとは別に、大会会場内に「んだッチ」調整用の自立専用コースを2コース設置します。トレース等で心配な出場者は専用コースにて調整して下さい。大会コース製作業者が決定し、使用する材料の規格が確定しましたらHPにてお知らせします。

コース仕様について

質問21	1, 800×900×t12mmのコンパネ材(JAS規格合板)について、表面グレード指定(A~D)はありますか。
回答21	特にグレード指定はしません。 本大会においては、できるだけ上質のものを使用します。ただし、現時点では、どのグレードのものを使用するかは回答できません。大会コース製作業者が決定し、使用する材料の規格が確定しましたらHPにてお知らせします。

コース仕様について

質問22	堰枠保護用アングル A6063 (30×30×t2×L400mm)の取り付け方をわかりやすく図解をお願いします。
回答22	堰枠保護アングル・進入路枠取付詳細図(追加p-1)をUPしました。ご確認下さい。

コース仕様について

質問23	形状は同じだと思うのですが、ペットボトルAがコカコーラゼロ、ペットボトルBがコカコーラと分けてある意味・理由はあるのでしょうか。 なお、回答11にあるようにファントアのペットボトルで代用しています。
回答23	ペットボトルA(コカコーラゼロ)、ペットボトルB(コカコーラ)としたのは、各アイテムのシールとキャップの色で区別しやすくするためです。 形状については回答11のとおりです。代用してもかまいません。

コース仕様について

質問24	竿燈の製作に関して、確認させてください。 ベースジョイントと、これにつながる4本の300mmの脚はビスで固定されるのでしょうか。 固定の場合、下からの固定(ビス4本)となるのでしょうか。
回答24	上下2本で固定したものを大会で使用します。 追加図面(追②_ベースジョイント部加工図)をUPしました。ご確認下さい。

コース仕様について

質問25	竿燈についての質問です。 ベースジョイント部への固定方法によっては、中央のパイプ[I(1500mm)]が競技中に回転する恐れがあります。更に、竿燈を移動させる際に脚部[VI(300mm)各脚×4本]が回転する恐れがあります。 上記の二つのことを踏まえた上で、ベースジョイント部の詳しい固定方法を教えてください。
回答25	追加図面(追②_ベースジョイント部加工図)をUPしました。ご確認下さい。

競技方法について

質問 2 6	んだッチは完全に畦に乗っているが、展開したため堰や水田の上空に車体の一部が出ている状態で、畦道の一番手前の稲穂を収穫することは認められますか。
回答 2 6	畦道上の「稲穂」は畦道上・水田エリアA内・水田エリアB内から収穫可能です。よって、展開した状態でも収穫は可能です。

競技方法について

質問 2 7	水田に降りたが、車体の一部が畦や他のエリアの上空に出た状態で水田の稲穂を収穫することは認められますか。
回答 2 7	水田に降りた場合の収穫については、「んだッチ」が降りた水田エリア内の稲穂又は畦道上の稲穂を収穫して下さい。他のエリア上空に出た状態でも収穫可能です。

競技方法について

質問 2 8	8 (1 2)にある「引きずることを禁止する」「床面に接触することは可とする」について、対象物は竿燈ですか、収穫物ですか。
回答 2 8	回答 1 5をご参照下さい。対象物は収穫物の「きりたんぼ」の事です。「稲穂」は、収穫可能なエリア内であれば【押す】【引きずる】【拾う】は可能です。ただし、8 (1 1)より、「スギッチ」が稲穂置場から取り込んだ後に町内エリア・大通エリアで「稲穂」を引きずることは禁止します。

競技方法について

質問 2 9	水田エリアに入るということについて、回答 1 で「駆動輪及び車体全体が水田エリア内において・・・」、また回答 5 で「水田エリアA・B内に設置してある稲穂は、各エリア内で収穫・・・」とありますが、「んだッチ」の展開、変形後の形状として、畦道側面と水田エリアAまたはBにそれぞれ <u>駆動輪などの支点をおき、移動し、稲穂を収穫してもいいのでしょうか。</u> すなわち、畦道上空や収穫していない水田エリア上空にはロボットの一部分が存在する状態です。実施規則 8 の (2) に「各ロボットが各エリアを上空進入しても失格としない。」とあるので可能と判断してもいいのでしょうか。
回答 2 9	回答 1 の「 <u>駆動車輪及び車体全体が、水田エリア内に下りて</u> 」、回答 5 の「各エリア内で収穫してください。水田エリアA内から水田エリアB内に設置されている「稲穂」の収穫はできません。」をご参照ください。実施規則 8 (1) ③の「A・Bに入って・・・」とは、 <u>駆動車輪及び車体全体が畦道上から完全にAとBのエリアそれぞれに完全に下りること</u> です。 エリアA、エリアB内に <u>同時に駆動車輪又は車体の一部を置くことは禁止</u> します。上空での展開は可能です。 実施規則（暫定版1）の改訂時に書き加えます（7/25 変更済）。

コース仕様について

質問 3 0	Q&Aの回答 1 9で、きりたんぼ台は「(株)クボタケミックス」製のTSC25を使用するとのことだったので購入しました。カタログでは長さが44mm となっていますが、寸法を測ると 48mm でした。(株)クボタケミックスに問い合わせたところ、寸法許容差は 0～+5mm であり、製品は 44mm～49mm とのこと。実際に大会に使用するTSC25を早めに準備いただいて、長さを公開していただけないでしょうか。
回答 3 0	大会では、他の材料を含め、同じ長さ加工したものでコースを製作します。 大会コース製作業者が決定次第、長さ及び寸法差等についてHPでお知らせします（追加 p-9 として 10/13 に公開しました）。

コース仕様について

質問 3 1	Q&Aの回答(運営について)の写真について、町内エリアおよび水田エリアの自立用トレースライン(黒)の下に白テープが張っているように見えました。要項には白テープはありません。要項通りですか。
--------	--

回答 3 1	要項どおりです。白テープが必要なエリアは、畦道上だけです。 写真は、後日差し替えます。
--------	--

競技方法について

質問 3 2	きりたんぼ台は、持ち上げて移動しても良いですか。
回答 3 2	「きりたんぼ台」の【持ち上げ】は禁止します。床に底面が接触した状態で移動可能なエリア内を【押す】【引く（引きずる）】ことは可能です。 実施規則（暫定版1）の改訂時に、8（1）⑥にこのことについて書き加えます（7/25 変更済）。

競技方法について

質問 3 3	Q & A 質問 1 2 に関連して、様々なロボットの形状が予想され、アイテムを【押しのける】【引きずる】の判断が難しいと思います。定義を教えてください。また、押しのけた稲穂は回収が可能でしょうか？ 例 1 ハンドのような機構で【押しのける】のは【引きずる】に該当しないのか。 例 2 畦道エリアで「んだッチ」が稲穂をブルドーザーのように押しのけながら稲穂置場に入れることは許されるのか。
回答 3 3	押しのけた稲穂の回収及び例については、対象物やエリア内での各ロボットの禁止事項によります。競技規則、回答 1 5 及び回答 2 8 を参照してください。

コース仕様について

質問 3 4	5（1）⑧e その他のパーツについて リング等の取付加工用の小ねじ、キャップスクリュー等の材質を教えてください。
回答 3 4	本大会では、実施規則・製作図記載規格の「ユニクロ」を使用します。

競技方法について

質問 3 5	競技規則 6 ページ（5）について、「スギッチ」の走行車輪が「稲穂置き場」「堰エリア」に入っても良いでしょうか。「んだッチ」も同様に走行車輪が稲穂置き場に入っても良いでしょうか。
回答 3 5	競技規則 6 ページ（6）～（9）を参照してください。「んだッチ」は、走行車輪も含めて車体が「稲穂置場」に一時進入しても構いません。ただし、「稲穂置場」に「稲穂」を置く場合に限りです。 「スギッチ」の走行車輪が「稲穂置場」に入るとは禁止します。このことについて、実施規則（暫定版1）の改訂時に書き加えます（7/25 変更済）。 「稲穂」を取り込む時に、堰エリア内の床・枠に接地したり、取り込み装置の一部が「稲穂置場」に接触したりすることは可能です。

競技方法について

質問 3 6	10（1）通常リスタート②について 「スギッチ」がリスタートであれば「スギッチ」に関するアイテムのみを初期状態に戻す、「んだッチ」がリスタートであれば「んだッチ」に関するアイテムのみを初期状態に戻す、でよろしいでしょうか。
回答 3 6	そのとおりです。 ただし、「んだッチ」が収穫した「稲穂」を「スギッチ」が竿燈に掛けた後にリスタートする場合には、2つのロボットが関連しているため、全てのアイテム等を初期状態に戻すことになります。 一方で、「競技終了」を宣言した場合には、実施規則 10（3）①が適用されます。

競技方法について

質問 3 7	8 ルール（12）について 「んだッチ」は、収穫した稲穂を畦道や水田エリアで引きずることは可能ですか。多少とも地面から離れている必要がありますか。
回答 3 7	可能です。

	質問に関連した回答15・回答26・回答28・回答33を参照してください。
--	--------------------------------------

ロボットの仕様について

質問38	4(1)④及び⑤の無線機について 回答3以外の2.4GHz帯ゲームコントローラ(「PS2無線コントローラ」・「Arduino用PS2シールド」)の使用は認められますか。
回答38	質問仕様の無線機(PS2無線コントローラ、Arduino用PS2シールド)の使用を認めます。実施規則(暫定版1)の改訂時に追記します(7/25変更済)。

コース仕様について

質問39	竿灯全体の高さを教えてください。
回答39	床に竿燈を接地した状態で竿燈最上部のインナーゴムキャップ先端までの高さは、実測値で1,635mmとなります。各ジョイントの精度、固定ビスの取り付け方、パイプの加工精度等により、若干の誤差が生じますので、本大会では1,635mm±10mmのものを使用します。 竿燈図面p-21に寸法を記入した5/17追加変更版をUPします。

競技方法について

質問40	8(1)⑤に、「竿燈を移動させる場合は、全てのキャスターが接地した状態で」とあります。下記1～3の状態はどのように捉えるのか教えてください。 1 スロープの登り口でキャスターが1輪もしくは2輪浮いてしまう。 (完全に2輪同時に上り始めないと必ず浮く) 2 ロボットの急発進、急停止の衝撃及び壁やきりたんぼ台にぶつかった反動で一瞬キャスターが浮き上がる。 3 きりたんぼ台にキャスターが乗り上げる。
回答40	ご指摘いただいた箇所は、(暫定版1)における誤記であり、「 <u>全てのキャスターが接地</u> 」の「全ての」を削除し、「 <u>キャスターが接地</u> 」に変更します。 よって、竿燈のキャスターは、一輪でも床に接地していれば移動可能となります。状態1は可、状態2と3についても瞬間的なことであり可とします。 なお、スロープ斜面においても、スロープ床に接地した状態で移動させてください。また、 <u>ロボットが竿燈を持ち上げるなどによって、竿燈の4輪全てのキャスターが床から離れた状態で移動することは禁止します。</u> <u>このことについて、実施規則の更新時に訂正します(7/25変更済)。</u>

競技方法について

質問41	水田エリアの「かかし」を「んだッチ」が取り込んだ場合や所定の位置から動いてしまった場合はどうなりますか。
回答41	不測の事態により、所定の位置から「かかし」が動いてしまった場合は、そのまま競技を続行してください。 <u>「かかし」を【持ち上げる】【取り込む】ことは禁止します。</u> なお、実施規則10及び11より、「かかし」は取り除かずにそのままの状態での競技を続けてください。 <u>このことについて、実施規則(暫定版1)の更新時に書き加えます(7/25変更済)。</u>

コース仕様について

質問42	スロープの斜面寸法(1236.9)についてどこ部分の寸法か明示願います。
回答42	斜面の拡大図について、追加図面(追p-3_スロープ部詳細寸法図)をUPしました。ご確認ください。

コース仕様について

質問43	スロープの先端はできるだけ段差の無いように加工とありますが、具体的な先端形状を図示して下さい。
------	---

第25回 全国高等学校ロボット競技大会 秋田大会（Q&A）
（2017.10.13版）

回答 4 3	スロープ先端部について、追加写真（追写 p - 4_スロープ部写真）をUPしました。ご確認ください。 なお、写真は平成29年1月に実施したプレ大会時のものです。本大会で使用するスロープは、この写真を参考にして製作依頼を行います。
--------	---

コース仕様について

質問 4 4	ペットボトルに貼るタックシールの公開はいつごろになりますか。
回答 4 4	公開が遅れて申し訳ございません。 大会事務局で協議した結果、タックシールは競技中に剥がれる、破れる等によって競技の公平性を欠く可能性があるため、 <u>貼らないこととします。</u> <u>実施規則（暫定版1）改定時に、5（1）⑥は「※A・Bのラベルを剥がす。」とし、以降の記述は削除します（7/25 変更済）。</u>

ロボットの仕様について

質問 4 5	4（1）④及び⑤の無線機について 回答3及び回答38以外のヴィストン株式会社製ロボット専用無線コントローラ「V-コントローラ VS-C3」の使用は可能でしょうか。
回答 4 5	質問仕様の無線コントローラーは、回答3及び回答38と同等であり、使用を認めます。 <u>実施規則（暫定版1）改訂時に追記します（7/25 変更済）。</u>

競技方法について

質問 4 6	10（3）①について 自立補助者が自立型ロボット「んだッチ」の競技継続を不可能と判断し、「んだッチ終了」を宣言した場合、それまで「んだッチ」が獲得した得点は有効ですか。
回答 4 6	有効です。 ただし、そのあとは実施規則10（3）②及び③を参考に、「んだッチ」を自立補助者エリアに置き、「スギッチ」だけで競技を続けてください。

競技方法について

質問 4 7	8（1）③の「置く」について 自立ロボットが稲穂を収穫して稲穂置場に置いたとき、ペットボトルの一部や竿灯に取り付けるための塩ビ管のリングが上枠にもたれかかったり、水田エリアなどの隣り合うエリア上空にはみ出したりした場合も、「稲穂置場に『稲穂』を置く（置いた）」という判断でよろしいでしょうか？
回答 4 7	そのとおりです。また、エリア内に置いた「稲穂」の上に重なる様に置かれた場合も、「置いた」と判断します。詳しくは、追写 p - 5 及び p - 6（稲穂置場 例）を参照してください。

競技方法について

質問 4 8	11（3）の失格に、「競技中に外部から競技者に指示を行った場合」とあるが、「外部」とは操縦者、補助者以外の者であり、自立補助者は「外部」になるか。
回答 4 8	自立補助者は競技者であるため、「外部」という表現には該当しないが、あくまで「んだッチ」のみの補助者であり、「スギッチ」の競技に関連する行為（指示等）は禁止します。 （2017.9.15 削除訂正） <u>回答92のとおり、自立補助者の『スギッチ』の競技に関する行為（指示等）を認めます。</u>

競技方法について

質問 4 9	スギッチは大通エリアから稲穂置場に置かれた稲穂を取り込むことができますか。
回答 4 9	大通エリアからの取り込みは可能です。

競技方法について

質問 5 0	コース図面 p - 19 に、「競技開始前の準備時間内に「稲穂」の輪の向きを変えられる」とありますが、準備時間は何分ですか。
--------	--

第 2 5 回 全国高等学校ロボット競技大会 秋田大会 (Q & A)
(2017.10.13 版)

回答 5 0	ロボットの設置を含め、競技準備から競技開始までの 9 0 秒間で行ってください。
--------	--

競技方法について

質問 5 1	「竿燈」、「きりたんぼ」、「きりたんぼ台」、「稲穂」、「かかし」の設置は、大会係員が行うのか、競技者が行うのか。
回答 5 1	大会係員が行います。なお、「稲穂」の輪と「竿燈」の向きは、初期状態の位置であれば、競技開始前の準備時間内に変えられます。 「向き」の変更について、実施規則（暫定版 1）改訂時に追記します（7/25 変更済）。

競技方法について

質問 5 2	「きりたんぼ台」を動かすときに、勢いで「きりたんぼ」がコースから飛び出したり、自立エリアに入ったりした場合、ペナルティーはありますか。また、飛び出した「きりたんぼ」を競技者や補助者が取り除くことは可能ですか。
回答 5 2	ペナルティーはありません。そのままの状態を競技を続けて下さい。 飛び出した「きりたんぼ」は、審判または大会係員が取り除きます。 <u>競技者（操縦者、補助者、自立補助者）は、「きりたんぼ」に触れずに競技を続けてください。</u>

競技方法について

質問 5 3	竿燈にかけようとした「稲穂」や「きりたんぼ」が落下して「稲穂置き場」や「水田エリア」に入った場合はどのように対処すれば良いか。
回答 5 3	「稲穂」が「稲穂置き場」に落下した場合のみ、再度「稲穂」を取り込むことを可能とします。それ以外については、落下したアイテムをそのままの状態を競技を続けてください。

競技方法について

質問 5 4	スグッチが「稲穂置き場」から一旦取り込んだ「稲穂」を「稲穂置き場」に落とした場合、再度取り込んで竿燈に付けても良いのでしょうか。
回答 5 4	回答 5 3 のとおり、取り込み可能であり、付けることも可能です。

競技方法について

質問 5 5	「きりたんぼ台」を移動させる際に、大通エリアのコンパネの段差にロボット等が引っかかる時があります。この段差の処理はしないということでしょうか。
回答 5 5	本大会で使用するコースは、製作者が段差の処理を行います。コースの製作及び設置後の段差状況については、HP 等でお知らせします。

競技方法について

質問 5 6	竿燈に「きりたんぼ」と「稲穂」を取り付けた状態でリモコン型ロボット、または自立型ロボットをリスタートする場合、「全てのアイテム等を初期状態に戻す」とありますが、両方のロボットもスタート位置に戻した状態でリスタートさせるのでしょうか。
回答 5 6	竿燈に「きりたんぼ」と「稲穂」が取り付けられた状態は、両方のロボットが関わったあとの状態であり、リスタート時にはすべてを初期状態、つまり競技開始時に戻すことになります。 なお、その時点で競技を終了し、その時点のポイントを獲得することも可能です。競技者が判断してください。 リスタートとロボット等との関係については、追表 p - 7 を参照してください。

競技方法について

質問 5 7	通常リスタートの時、「リスタートする各ロボットに関連するアイテム等を初期状態に戻すこと」とありますが、竿燈に「きりたんぼ」が取り付けられた状態で、自立型ロボットをリスタートする場合は、「きりたんぼ」は竿
--------	---

	燈に取り付けたままで良いでしょうか。 また、自立型ロボットをリスタートする時、リモコン型ロボットが動作している状態で「水田・畦道エリア」に競技者が入ることは可能でしょうか。
回答 5 7	「きりたんぼ」は自立型ロボットに関連していないため、竿燈に取り付けたままで構いません。 「自立補助者」が「水田・畦道エリア」に入って、自立型ロボットやアイテム等のリスタート作業を行うことは可能です。ただし、リモコン型ロボットと「自立補助者」が接触するなどによる強制リスタートとならないよう、「操縦者」が意識的にリモコン型ロボットを停止させるなどの対応をしてください。 リスタートとロボット等との関係については、追表 p-7 を参照してください。

競技方法について

質問 5 8	竿燈に「稲穂」が取り付けられた状態で、リモコン型ロボットをリスタートする場合、自立型ロボットは動作している状態ですが、どのように「稲穂」を初期状態に戻すのでしょうか。
回答 5 8	質問の場合は、「稲穂」を自立型ロボットが「稲穂置場」に置いたあとの状態であり、自立型ロボットもリスタートとなります。自立型ロボットの動作を停止し、すべてを初期状態に戻してください。 リスタートとロボット等との関係については、追表 p-7 を参照してください。

競技方法について

質問 5 9	竿燈に「きりたんぼ」が取り付けられた状態で、リモコン型ロボットをリスタートする場合、自立型ロボットは動作している状態ですが、競技者がコースに入って「きりたんぼ」を初期状態に戻しても良いでしょうか。
回答 5 9	「競技者」がコースに入って初期状態に戻してください。ただし、リモコン型ロボットに関わる「操縦者」と「補助者」のみで作業を行ってください。<u>「自立補助者」は「スギッ」に関連する行為はできません。</u> リスタートとロボット等との関係については、追表 p-7 を参照してください。

競技方法について

質問 6 0	竿燈を妙技エリアに運ぶ際、スピードによってはスロープを越える時に竿燈のキャスターが一瞬宙に浮きます。キャスターが宙に浮いた場合は、竿燈のアイテムの得点は2倍にならないのでしょうか。 一方で、リモコン型ロボットが競技時間内に妙技エリアに収まったかどうかについて、微妙な場合にはビデオ判定をしてもらえますか。
回答 6 0	キャスターが一瞬宙に浮くケースについては、回答 4 0 のとおり問題ありません。 得点が2倍になる条件は、「竿燈及びリモコン型ロボットが妙技エリア内に収まること」であり、竿燈の4輪がすべて競技時間内に妙技エリア内に接地した状態とします。 現在、ビデオ判定の予定はありません。<u>ブザーが鳴り始めたらロボットの操作をやめてください。競技終了のブザーを長めに設定し、ブザー中に竿燈が自重で接地するようにします。ブザーが鳴り終わったあとに、審判がロボットと竿燈が妙技エリア内に収まっているか、竿燈の4輪がすべて接地しているかについて判定します。</u> <u>このことについて、実施規則（暫定版2）の改訂時に「8 ルール」の項目に書き加えます（7/25 変更済）。</u>

競技方法について

質問 6 1	リモコン型ロボットでアイテムがかかった竿燈を移動させている状態
--------	--

	で、竿燈がコース内、コース外に転倒した場合、競技の取扱いはどうなるのでしょうか
回答 6 1	竿燈がコース内外に倒れた場合の得点は、全て無効です。その時点で競技を終了した場合は、自立型ロボットが獲得した通過得点、稲穂の置き得点が無効になります。競技者がリスタートを宣言し、競技を再開することは可能です。

競技方法について

質問 6 2	竿燈が倒れずに、コース外の床面に接地した場合、競技の取扱いはどうなるのでしょうか。また、接地せずにコース外上空に竿燈の脚（キャスター）がある場合、競技の取扱いはどうなるのでしょうか。
回答 6 2	竿燈のキャスターが移動可能エリア外に接地した場合は、審判が「1 注意」「2 警告」「3 強制リスタート」の順に指示を出します。 <u>「強制リスタート」の指示の前までに</u> 、ロボットの操縦によってコース内に戻すことができた場合は、競技を継続してください。 接地していない場合は、ロボットの上空進入と同じ扱いとします。競技を継続してください。

競技方法について

質問 6 3	8（3）において、「各ロボットがコース外の床やコースの外面に接触することは禁止する」とありますが、10（2）強制リスタート③各ロボットがコース外に出た場合となっています。どちらの実施規則を適用すれば良いのでしょうか。
回答 6 3	<u>ロボット全体が完全にコース外に出た場合には</u> 、「強制リスタート」となります。 <u>ロボットの一部分がコース外等に接触した場合には</u> 、審判の判断で「1 注意」「2 警告」「3 強制リスタート」の順に指示を出します。「強制リスタート」の指示があるまでは、そのまま競技を続けることができます。

競技方法について

質問 6 4	競技者が竿燈に触れた場合、強制リスタートとありますが、各ロボットとアイテム等の位置をすべて初期状態にするのでしょうか。
回答 6 4	そのとおりです。

競技方法について

質問 6 5	各ロボットをリスタートする際、竿燈の位置はどうになりますか。
回答 6 5	リスタートするロボットの状態によります。追表 p-7 を参照してください。

競技方法について

質問 6 6	リスタートする際に、「各ロボットに関連するアイテム等を初期状態に戻すこと」とありますが、竿燈のアイテムを取り外す際に、竿燈の位置が移動する可能性があります。故意でなければよろしいのでしょうか。
回答 6 6	竿燈のアイテムを取り外すリスタートのケースでは、すべての場合において、竿燈をスタート位置に戻すことになります。追表 p-7 を参照してください。

競技方法について

質問 6 7	競技中であっても「競技終了」の宣言ができるとありますが、リモコン型ロボットのみをコース内（または、妙技エリア）で終了させ、自立型ロボットは競技を継続させることはできますか。リモコン型ロボットが「競技終了」と宣言した段階で全ての競技が終了するのでしょうか。
回答 6 7	できます。ただし、タイムはすべてのロボットが「競技終了」した時点となります。 このことについて、実施規則（暫定版2）の改訂時に「10（3）競技の途中終了について」の項目に書き加えます （7/25 変更済） 。

競技方法について

質問 6 8	自立型ロボットが競技継続可能な状態においても、「競技終了」の宣言によって競技を終了させることは可能ですか。
回答 6 8	可能です。審判に「競技終了」を申し出て、許可を得てから自立型ロボットを停止させ、自立補助者エリアにロボットを移動させてください。

競技方法について

質問 6 9	競技者は操作エリア内で操縦を行うとありますが、コース内の上空に身体の一部が入ってしまった場合はどのようなになるでしょうか。
回答 6 9	競技者の操作エリア以外の上空への進入を認めます。

競技方法について

質問 7 0	アイテムを取り付けた竿燈が町内エリアまたは大通エリアにある中でリスタートとなった場合、例えば竿燈から「きりたんぼ」だけを外す時に「稲穂」がはずれてしまった場合はどのようなになるでしょうか。
回答 7 0	竿燈から「きりたんぼ」のみを外すリスタートはありません。質問の場合は、全てのロボットがリスタートとなります。追表 p-7 を参照してください。

競技方法について

質問 7 1	実施規則の文言の中に「～禁止する」「～してはならない」「～できない」とありますが、それぞれの重みや、競技の中でどのような区分け（注意または失格）があるのでしょうか。
回答 7 1	近日中に、競技中に起こり得る行為について「禁止行為判定一覧」を公開します。「禁止行為判定一覧」でご確認下さい。（8/21 公開の「審判運営マニュアル」の p.15 に掲載しました。ご確認ください。）

競技方法について

質問 7 2	かかしは垂直に立てるのですか。斜めになっても良いですか。
回答 7 2	垂直に立てます。斜めには接地しないでください。

競技方法について

質問 7 3	審判マニュアルはいつ頃公開になりますか。
回答 7 3	8 月中旬に公開予定です。（8/21 に公開しました。）

競技方法について

質問 7 4	「きりたんぼ台」に「きりたんぼ」をセットする際、強く押し込むと抜けなくなることがあります。このようなセットの仕方を審判補助員等が行わないように注意してもらいたいです。 また、TS 継手キャップの内側を面取りすれば解消されると思います。
回答 7 4	準備補助員等にこの件について周知徹底します。 面取りについては、製作者にその旨を伝え、加工してもらいます。

競技方法について

質問 7 5	回答 5 1 で「競技者は竿燈の向きを変えることができる」とのことですが、竿燈を設置する枠の範囲内（600mm×600mm）であれば、競技者は竿燈の位置を動かしてセットしても良いということなののでしょうか。
回答 7 5	そのとおりです。

競技方法について

質問 7 6	回答 1 で「んだッチ」が水田エリアに「入る」定義を「駆動輪及び車体全体が・・・完全に入る」とありますが、「入った」という定義が曖昧に感じます。展開した車体の一部が他のエリアの上空にあった場合は、入ったと認められますか。
回答 7 6	展開した車体の一部分が他のエリア上空にあっても、 <u>車体の一部分が他のエリアに接触していないことを条件に</u> 、「入った」と認めます。 後日、可否の例について画像を公開します。ご確認ください。

競技方法について

質問 7 7	8月にメーカーから280mlのペットボトルを取り寄せたところ、5月頃に確認した商品とは異なる形状のもの（高さ約5mm大きい）が配送されました。全国大会で使用するのどちらですか。
回答 7 7	この件について、メーカーに問い合わせたところ、競技に用いるタイプのPETボトルの型及び製造方法に変更はなく、同一であること。PETボトルが市販される時には、気温や内部のガス圧等によって、開封前後及び地域（運搬過程や保管場所の違い）で大きさに1mm前後の個体差があることが分かりました。 全国大会では、上記個体差を含むPETボトルを使用して競技を行います。

競技方法について

質問 7 8	フライングスタートについて、「ロボットがスタート枠に収まっていない状態でスタート」「スタート前にコントロールボックスを操縦エリア床に置かないでスタート」「操縦者、自立補助者がエリアの外にいる状態でスタート」など、適切な準備がなされていない状態（審判の白旗が上がっていない状態）でスタートした場合、フライングとみなし強制リスタートとなるのか。
回答 7 8	質問の状態はフライングとなり、自立型ロボットとリモコン型ロボットはともに強制リスタートとなります。

コース仕様について

質問 7 9	竿燈に取り付けられたフックの締め付け強度はどのくらいですか。 締め付けが緩いと稲穂を引っ掛けるときにフックも動いてしまいます。「〇kgで引っ張っても動かない程度」などの明記はできますか。
回答 7 9	稲穂掛けジョイント（JB-655）も他のジョイント同様に、所定の位置から動かないようにビス（M3×8 トラス頭タッピングねじ）で固定します。

コース仕様について

質問 8 0	竿燈のキャスターの固定について質問です。キャスター取付スペーサー（後）とキャスターはビスで固定しない図面になっています（前側はビスで固定）。 ビスで固定しないと竿燈を動かしたときに後ろ側のキャスターが抜けることがあるのですが、固定はしないのですか。
回答 8 0	実施規則及び製作図面では、スペーサーのパイプ穴にキャスター上部の円筒部分を差し込み、ナットを締め付けることでゴムブッシュを圧縮して固定します。 ご指摘のとおり、それでは不十分であり、抜ける恐れがある場合にはスペーサーとキャスター部もビスにて固定します。 固定する際には、速やかにHPでお知らせします。

コース仕様について

質問 8 1	コース製作で使うツーバイツー材が手に入らない場合は、ツーバイフォー材を半分にして使ってもよいか。
回答 8 1	コースの完成寸法に影響しますので、ツーバイツー材と同様のサイズに加工し、使用してください。

コース仕様について

質問 8 2	自立 R エリア・水田エリア（上組組立寸法図）（コース図面 p-12）にある自立直進用枠の高さは何 mm か。
回答 8 2	ツーバイフォー材を使用して製作しますので、高さは89mmになります。

競技方法について

質問 8 3	リスタートにおける、追表 p-7 の時の点数はどうなりますか。
回答 8 3	リスタートしたロボット及び初期状態に戻したアイテムのポイントがリセットされます。 リスタートについては、追表 p-7 の他、回答 4 6、回答 5 6～5 8 を参照してください。

競技方法について

質問 8 4	スギッチが「きりたんぼ」を収穫して移動する際に、「きりたんぼ台を移動してもよい」という記述はあるのですが、「きりたんぼ台の上を通過してもよい」という記述は見当たりませんでした。きりたんぼ台の上を通過することは可能でしょうか。
回答 8 4	可能です。 ただし、ロボットが「きりたんぼ台」及び「きりたんぼ」に接触し、各アイテム等を破損させないようにご注意ください。

競技方法について

質問 8 5	「収穫物を収穫後に引きずってはいけない」とありますが、「意図せず落下した収穫物に、ロボットが接触して引きずっても反則にはならない」という解釈でよろしいですか。
回答 8 5	そのとおりです。反則にはなりません。 ただし、コースに落下した収穫物を競技中に取り除くことはできませんので、そのままの状態で競技を続けてください。 ただし、各アイテム等を破損させないようにご注意ください。 操縦エリアに飛び出した収穫物については、審判が取り除きます。

競技方法について

質問 8 6	競技終了時に、ロボットが収穫物を把持した状態で竿燈に取り付いているものや、竿燈に取り付けた収穫物がロボットに触れている場合の得点は有効ですか。 また、竿燈を運ぶ時には、ロボットと収穫物との距離が近いため、ロボットと収穫物との接触が起こり得ると思います。
回答 8 6	競技終了時に、竿燈に取り付けた収穫物がロボットに触れている場合（把持も同様）の得点は、無効です。 競技終了時のロボットと収穫物との接触の有無は、審判が判断します。 竿燈を運ぶ時のロボットと収穫物との接触は、問題ありません。

競技方法について

質問 8 7	「スギッチ」が稲穂置場から「稲穂」を取り込む際に、取り込み機構が水田エリア、堰エリア、畦道エリアに一時的に接触した場合、強制リスタートとなりますか。 同様に取り込んだ「稲穂」が水田エリア、堰エリア、畦道エリアに接触することは可能ですか。
回答 8 7	「稲穂」を取り込む際に、水田エリア、畦道エリア、直進枠にロボットの取り込み部の一部が接触することを可能とします。 また、取り込んだ「稲穂」の一部が、水田エリア、堰エリア、畦道エリア等に接触することも可能です。 <u>このことについて、実施規則（暫定版2）の改訂時に書き加えます。</u> ただし、回答28のとおり、 <u>「スギッチ」が稲穂置場から「稲穂」を取り込んだ後に、町内エリア・大通エリアで「稲穂」を引きずることは禁止します。</u>

コース仕様について

質問 8 8	竿燈の精度についてです。図面では±10mm となっているので、1つ1つの竿燈によっては、最大で20mm の誤差が許されることになります。アイテムを設置する竿燈の20mm の誤差は、競技に大きな影響を与え不平等になる可能性が高いので、もう少し精度を上げて±5mm にしていただけないでしょうか。 また、大会で使用する竿燈は、販売業者に依頼した完成品でしょうか。
回答 8 8	ご指摘のとおり、精度を±5mm にしていただくよう製作者者に依頼しました。 また、本大会で使用する竿燈は、販売業者に依頼したものではありません。上記のとおり、製作者者に依頼しております。

競技方法について

質問 8 9	審判運営マニュアル15ページの「禁止事項判定一覧」に、「1 注意」「2 警告」「3 強制リスタート」となる項目がいくつかありますが、「1 注意」から「2 警告」及び「3 強制リスタート」へと進むのはどのような場合ですか。 また、競技者は「1 注意」を受けた場合に取るべき行動はありますか。
回答 8 9	審判運営マニュアル15ページの「禁止事項判定一覧」に記載した「1 注意」「2 警告」「3 強制リスタート」に係る全ての項目が対象となり、 <u>項目の種類に限らず反則ポイントの積み重ね</u> で最終的に「強制リスタート」となります。 競技者は、「1 注意」を受けたあとは反則ポイントを積み重ねて「3 強制リスタート」とならないよう注意してください。

競技方法について

質問 9 0	「んだッチ（自立型ロボット）」のタイヤが堰エリアの床に接触している状態で、次の動作は許されますか。 ①畦道エリアにある一番手前の稲穂に接触する。 ②畦道エリアにある一番手前の稲穂を引きずる。 ③畦道エリアにある一番手前の稲穂を収穫する。
回答 9 0	「んだッチ」の車体が町内エリアより離れた状態（接触していない状態）であれば、質問の①から③の全ての動作が許されます。

競技方法について

質問 9 1	補助者は、合図（ブザー）前にケーブル等に触れることは可能ですか。ケーブルに触れるとフライングになりますか。
回答 9 1	補助者も競技者であり、合図（ブザー）前にケーブル等に触れることはできません。フライングとなります。 <u>このことについて、実施規則（確定版）改訂時に書き加えます。</u>

競技方法について

質問 9 2	回答48に、自立補助者は「スギッチ」の競技に関する行為（指示等）は禁止するとありますが、「スギッチ」に関する指示等というのは非常に曖昧であり、応援との境目や、残りタイム等の助言の扱いはどのようになるのでしょうか。 同じコートにいながら、1人は一切の会話ができないということになってしまい、うっかりしゃべってしまったために失格などということは、大会としてふさわしくないと思います。競技中の会話の制限はしない方が生徒のためであり、運営もスムーズになるかと思います。再検討していただけないでしょうか。
回答 9 2	御指摘について実行委員会で再検討した結果、競技者3名の競技中の会話は制限しないこととします。 <u>このことに関連する回答48を「回答92のとおり、自立補助者の『スギッチ』の競技に関する行為（指示等）を認めます。」に訂正します。</u> また、審判運営マニュアル（暫定版1）15ページ（8）禁止事項判定一覧のNo. 24を削除します。

競技方法について

質問 9 3	競技者の足がコート内へ入ってしまった場合はリスタートですか。
回答 9 3	競技者がコース内及び他のエリアに侵入した場合は、反則ポイントの積み重ねによって、審判は「1 注意」等の指示を行います。審判の指示に従ってください。 <u>このことについて、審判運営マニュアルの（8）禁止事項判定一覧に追加します。</u>

競技方法について

質問 9 4	実施規則8（8）に「んだッチ」の競技終了時の位置は、「畦道エリア」または「水田エリアA・B」とするとありますが、競技終了時に「んだッチ」が稲穂置場で稲穂を置こうとしていたり、堰エリアにいたりした場合の得点はどのよう
--------	---

	になりますか。
回答 9 4	終了合図（ブザー）前に認められた得点は有効です。 自立補助者は、競技終了の合図で「んだッチ」を速やかに停止してください。 「稲穂を置こうとしていた」場合のその稲穂に係る置きポイントは無効です。終了合図前に「稲穂を置いた」と審判が判断した場合の得点は有効です。

競技方法について

質問 9 5	審判運営マニュアルの7（3）⑥に「ゴール後はリスタートできない」とありますが、「ゴール」の意味と「リスタートできない」とはどのようなことか。
回答 9 5	「ゴール」とは、「パーフェクトゲーム」もしくは競技者が「競技終了」を宣言した場合を指します。

競技方法について

質問 9 6	飛んできたアイテムと競技者が接触した場合はどのようにになりますか。
回答 9 6	アイテムには触れずにそのまま競技を続けてください。 コース外に落下したアイテムが競技の障害となる場合には、審判がアイテムを取り除きます。

競技方法について

質問 9 7	パーフェクトゲームとなる場合の「スギッチの車輪及び・・・」の車輪とは、一部のことか、床に接している全てを指すのか。
回答 9 7	走行時に、床に接している全ての車輪を指します

競技方法について

質問 9 8	竿燈のキャスターがエリア外に出て戻せない場合はどのようにになりますか。 竿燈のエリア外接地1回とみなし、注意だけとなるのか、その場合の得点はどのようにになるのか、「1 注意」「2 警告」「3 強制リスタート」となるのであれば、「スギッチ」を競技終了してそれまでの得点を確保できるのか。
回答 9 8	「竿燈のエリア外接地」となり、審判は反則ポイントの積み重ねに応じた指示を行います。「スギッチ」の競技終了による得点の確保や、競技者の判断によるリスタートが可能です。

競技方法について

質問 9 9	「競技の途中終了」の項目には、「スギッチ」の競技を終了した場合の「んだッチ」の競技継続について書かれていません。認められないということでしょうか。
回答 9 9	認められます。 それぞれのロボット単独の「リスタート」「競技終了」が可能です。 回答 6 7 を参照してください。 このことについて、（確定版）改訂時に「10（3）競技の途中終了について」の項目に書き加えます。

ロボット仕様について

質問 100	操縦についてです。Microsoft 製のワイヤレスキーボードを使用したいのですが、2.4GHz であれば、可能でしょうか。
回答 100	質問の Microsoft 製のワイヤレスキーボードの使用を認めます。

競技方法について

質問 101	競技開始の合図（ブザー）が鳴る前に、補助者が配線支持棒を持つことは許されますか。
回答 101	認められません。競技開始の合図（ブザー）後に持ってください。 配線支持棒も回答 9 1 のケーブルと同様の扱いとします。

競技方法について

質問 102	実施規則 10（3）について、審判マニュアル 15 ページの「注意」や「強制リスタート」の状態で「競技終了」を宣言した場合、得点は 0 になりますか。
--------	---

回答 102	「競技終了」の宣言までに獲得した得点は有効です。
--------	--------------------------

競技方法について

質問 103	審判の指示に従うのはルール上必要なことですが、毎年ルールが異なる為、審判も不慣れな部分があるのではと予想されます。もし仮に審判の判定に疑問があった場合、質問・確認等を行う為に試合記録へのサインを一旦待つという行為は許されるのでしょうか。また、審判は選手からの質問に対し、返答・確認を行ってくれるのでしょうか。
回答 103	審判の判定に選手が納得した上で試合記録にサインしてもらいます。 コース審判の判定や質問等の回答に納得が得られない場合には、審判部全体で協議し、対応します。

競技方法について

質問 104	1次予選の試合順、2次予選の試合順、決勝トーナメントのシード順位の決め方について教えてください。
回答 104	1次予選の試合順は、パソコンソフトを活用した抽選によって決定します。 2次予選の試合順は、1次予選の順位によって決定します。 決勝トーナメントのシード順位は、2次予選の順位によって決定します。 また、公式練習等の順番は、予選等の時間と重ならないように割り当てます。

コース仕様について

質問 105	図面では、堰エリアの縁はアングルで補強していますが、畦道エリアには補強がありません。畦道の部分の補強をしていただけませんか。 本校の自立ロボットは、車輪を接触させて各エリアを移動するため、接触の仕方では畦道の縁の角が潰れたり、シートの端が剥がれたりする可能性があります。 本校のようなロボットによる明らかなコースの破損で失格になることは理解できますが、多数のロボットが走行したことによる破損時など、競技運営に支障があるのではないかと考えました。
回答 105	同様の質問があり、実行委員会で検討した結果、運営に支障が起これる事項として、補強材を取り付けることにしました。 この時期のコース製作に係る変更は、できるだけ避けたい事項ではありましたが、競技への支障が極力ない形を検討した結果、追加 p-8 のとおり畦道前面に補強材を取り付けます。ご確認ください。

競技方法について

質問 106	「んだッチ」のリスタート時に、「んだッチ」のスタート枠内に落下した「きりたんぽ」等のアイテムがある場合は、自立補助者がアイテムを取り除くことはできますか。
回答 106	可能です。ただし、取り除く場合には必ず審判に申告してください。 取り除いたアイテムは、副審に渡し、リスタートはそのあとに行ってください。 また、取り除くことができるアイテムは、「んだッチ」のスタート枠内及び進路上にある「んだッチ」のリスタートを妨げるものとします。

これ以降の質問については、10月21日(土) 15:40~16:45の競技者会議にて回答いたします。

(2017.10.13 版)