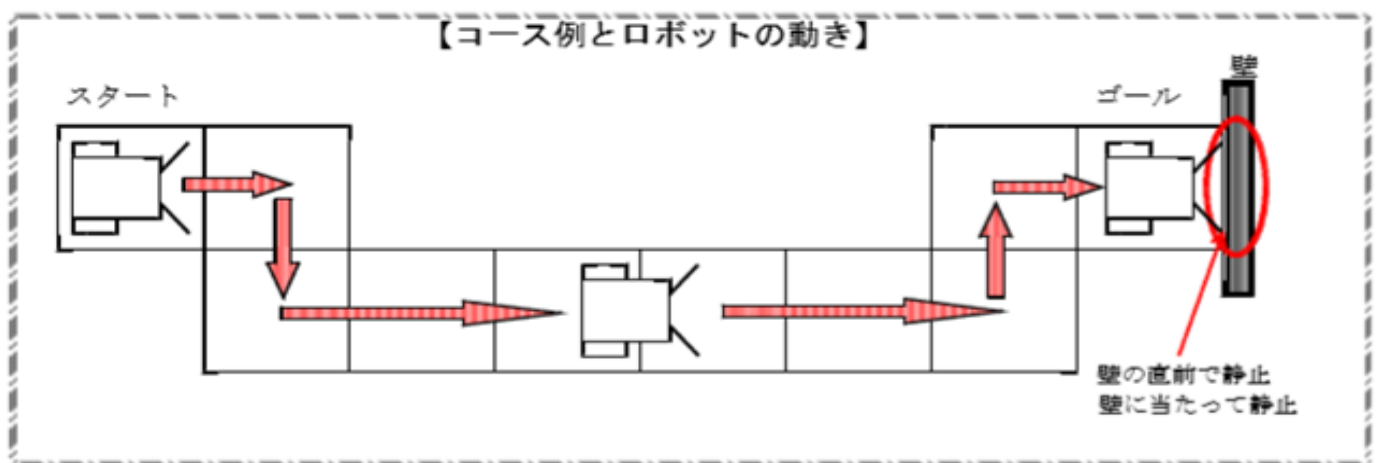


計測・制御 部門

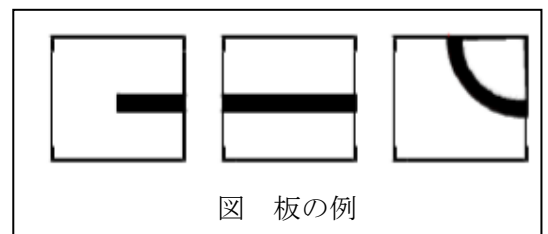
《ルールについて》

- 課題コースのスタートエリアから出発し、コースから脱輪せずに移動してゴールエリアで静止する。
- ゴールエリアには壁があり、壁に当たらずに静止するか、または、壁に当たって静止する。
 - ※センサーを用いて壁に当たらずに静止する方が、壁に当たって静止するより得点が高い。
- 配布されたコースを①から順にクリアし、最終コースをクリアするまでの時間を競う。
- 各チームでスペシャルコースを2つ製作し、全参加者でチャレンジする。当日のコースの一部として扱う。
 - ※コースを考える時間は、1時間とする。また、作成したコースは自チームもチャレンジし、クリアした場合は、得点として与える。コースを考えるときは、ライントレースをしながら試行錯誤して考えてもよい。
- 2時間の制限時間の中で、全コース（コースについては当日発表する）をクリアできるようにチャレンジする。コース番号の若い順にチャレンジし、担当者（先生）が見ているところで脱輪せずに走破できたらクリアとする。



《課題コースについて》

- 当日、300 mm×300 mmの黒のラインが入った板で作られたコースが発表される。そのコースをその場でプログラムの変更を行い、チームで考えながらクリアできるように試みる。
- ゴールの壁については高さ 300 mm×横 450 mmの大きさで黒の素材でできている。



《ロボットの規定について》

- ロボットの本体は 300 mm×300 mmに収まるサイズ（センサ部分を含んだ）とする。
- ライントレースする教材であれば何を使っても構わない。
- 教材については各自チーム内で用意する。教材の種類は問わない。
- プログラムの変更をするためのノートパソコン等を用意する。
- センサーの種類、数については制限をしない。

《得点について》

- ① ファーストチャレンジでコースを脱輪せずにクリアすることができる。（得点：5点）
 - ※セカンドチャレンジ以降にクリアした場合、3点を加点とする。
 - ※センサー等を使い、壁に当たらずクリアした場合、3点を加点する。
- ② どうしてもクリアができないコースがあった場合は、減点をして次のコースにチャレンジすることができる。その場合、前のコースに戻ることはできない。（減点：-3点）
- ③ ①と②の合計を得点とし、点数が多いチームを勝ちとする。