

- 1) コートは 2340mm×1140mm の大きさ（外壁を除く）、100mm の高さで、白色を基調としている。黒線は幅 18mm。黒丸の直径は 100mm である。
- 2) スタートエリアは 400mm×360mm の大きさである。
- 3) 得点エリアは 400mm×360mm の大きさである。入り口の高さは 50mm。三角柱は 2 辺が 120mm の直角二等辺三角形で、高さは 100mm の大きさ。
- 4) 400mm 幅のゲートがある。
- 5) 三角柱はコートに固定されている。
- 6) ターゲットは缶で、最大 345g である。缶の重さは大会当日 朝に発表される。
- 7) ピンポンボールは固定されたブロック（2×2、高さ約 5mm）の上に置かれる。ブロックの位置は競技会当日に発表される。



2. 競技ルール

- 1) 競技は 2 分間（120 秒）でおこなう。
- 2) ロボットはスタートエリアからスタートする。スタート前にはロボットのどのパーツもスタートエリアから出てはいけない。
- 3) ロボットはスタートエリアからスタートし、ゲートを通過し 4 つのターゲットを倒し、ピンポン玉をポイントゾーンへ運ぶ。ターゲットを倒す順序やボールを運ぶ順序は決まっていない。
- 4) 定義：
 1. ゲート通過：ロボットの全てのパーツがゲートを通過すること。
 2. 落下：ロボットが三角柱上からターゲットを落とすこと。

3. 得点

ミッションポイントと時間ポイントがある。

1) ミッションポイント

- 1. ゲート通過ポイント（最初のみ） 10 点
- 2. ピンポン玉をポイントゾーンへ運ぶ 各 10 点（×ピンポン玉数）

2) 時間ポイント

スタートしてから 4 つのターゲットを倒すまでにかかった時間（秒）をミッションタイムとして、30 秒から引いたものを時間ポイントとする。時間ポイントにある定数 X がかけられる。X については大会当日発表される。ただし、30 秒以上かかった場合はタイムポイントはない。

$$\text{時間ポイント} = (30 \text{ 秒} - \text{ミッションタイム}) \times X$$

ロボットが競技を途中でリタイアや時間オーバーになった時は、完了しているミッションポイントが得点として与えられる。