

第10回ロボットトライアスロン ルール得点早見表 (10/09/27 版)

場所／種目	反則行為	ペナルティタイム	判定	競技再開位置などについて
コース上	コース操作	退場	競技者がコースの構成物を故意に動かしたりしたとき.	競技を中止し, 競技者とロボットを退場処分とする
	コースアウト	5秒/回	ロボットの一部分が, コース外の地面に接地したとき.	反則のあった場所か, そこよりもスタート方向に戻った場所から復帰させる.
	ハンド	5秒/回	競技者がロボットに触れたり, 手で誘導したとき.	
	衝突	5秒/回	ロボットが障害物などに衝突したとき. 但しセンシングに関する接触およびショートカット防止用以外の障害物への衝突は除く.	
ライン逸脱	5秒/回	ロボットの全部がラインをはずれたとき. 但し障害物回避時は除く.		
迷いの森	救助	20秒 (白線～ガイドラインで犯した反則は免除)	迷いロボットを救助したとき. ただし, 白線を超えるまで救助できません	迷いの森の出口側に引いたガイドライン (黒線) から再開
種目	加点行為	ボーナスタイム	判定	備考
空き缶運び	収集	15秒/個	競技終了時点で, 空き缶が空き缶置き場とその上空に収集されたとき.	空き缶運びエリアでは, ハンドとコースアウトがあった場合はその時点で競技終了とする. 衝突の反則は取らない.

- 審判の短笛で競技開始, 長笛 (あるいは3回の短笛) で競技終了
- 反則行為・加点行為があった場合, 主審は笛を鳴らし, その種類を告げる.
- 副審が, 反則行為・加点行為を認めたとき, 声を上げて, 主審に判断を促す.
- 同時に複数の反則が生じた場合, 主となる反則のみカウントする.
- 競技者がタイム計測終了地点までの完走をあきらめたときはリタイヤとする.
- コース上の課題をスキップして, ロボットを先に進めた場合は, 完走をあきらめたものとみなしリタイヤとする. 但し, 救助の場合を除く.
- ロボットの成績は, スタートからタイム計測地点までの「走行タイム」に, 「ペナルティタイム」を加え, 「ボーナスタイム」を減じた「総合タイム」で競う.

**競技時間は3分～4分とし,
参加チーム数により調整**