



ETロボコン2010 競技内容

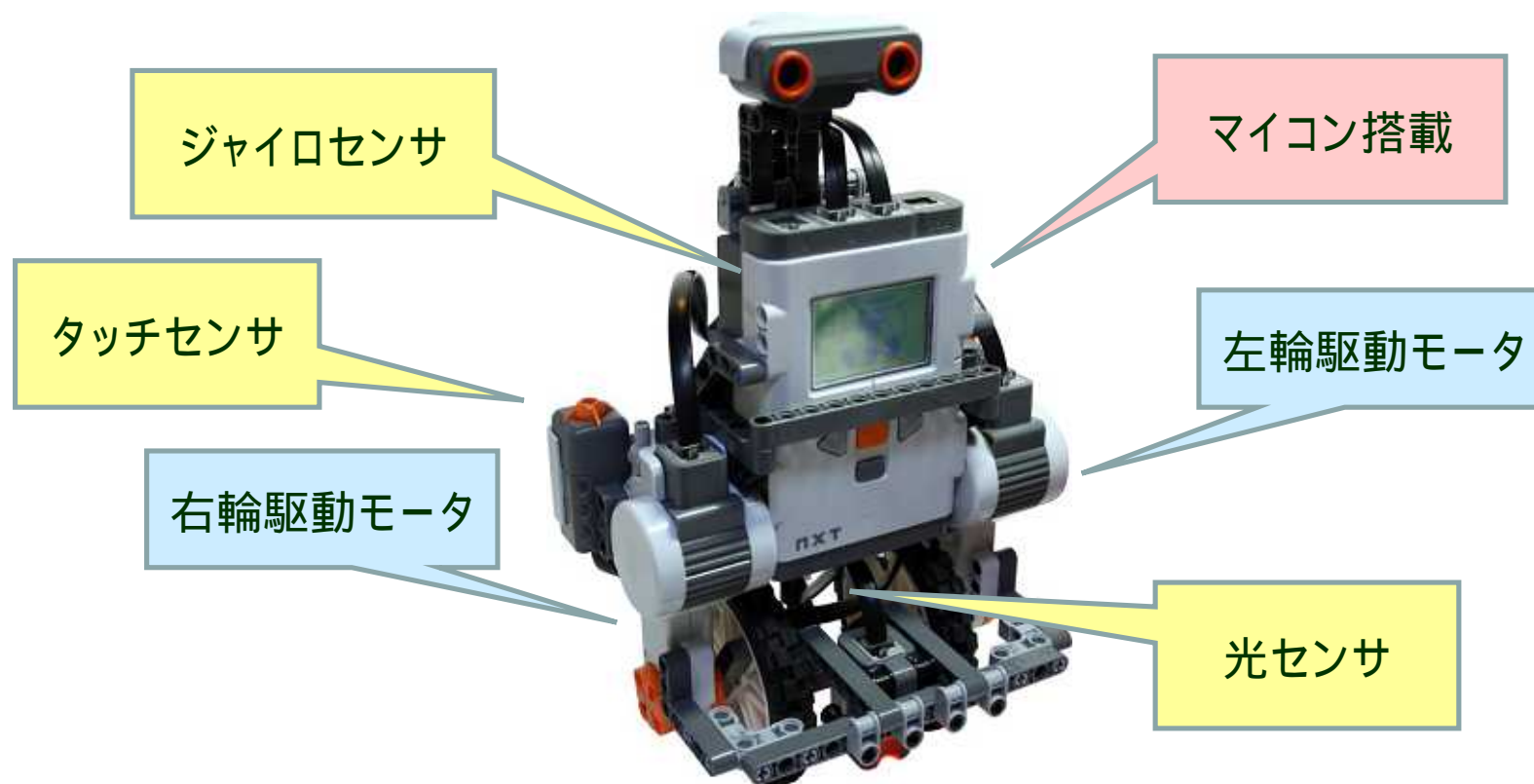
2010/02/05 ETロボコン2010技術委員会

競技規約は、ETロボコン2009の競技規約をベースに内容変更する

- 基本的な競技内容は継続
- 走行体仕様を一部変更する(別資料にて)
 - ワイドトレッド化により悪路走破性を向上
 - 超音波センサの使用
- コース形状を一部変更する
 - 難所を大幅に見直す
 - (難所案) 階段、シーソー、坂道の勾配拡大、
動的な障害物(超音波センサで検知)、車庫入れ、...

ETロボコン2010の競技規約は、4月上旬に公開予定

【参考】 ETロボコン2009 走行体



入力： 光センサ、ジャイロセンサ、モータ(ロータリーエンコーダ値)
出力： 右輪駆動モータ、左輪駆動モータ

マイコン上のプログラムによる自律制御(ライントレース)

【参考】 ETロボコン2009 コース



【参考】 ETロボコン2009 競技内容



各チームがインコース / アウトコースをそれぞれ1周し、その合計タイム(リザルトタイム)を競う

リザルトタイム = 走行タイム(実測値) - ボーナスタイム

ボーナス対象	ボナスタイム
中間ゲート通過	10秒
ゴールゲート通過	10秒
新ショートカットゲート通過	20秒
ツインループゲート通過	1回目: 10秒、2回目: 20秒
ゴール後停止(オーバーランなし)	20秒
ゴール後停止(オーバーランあり)	10秒