

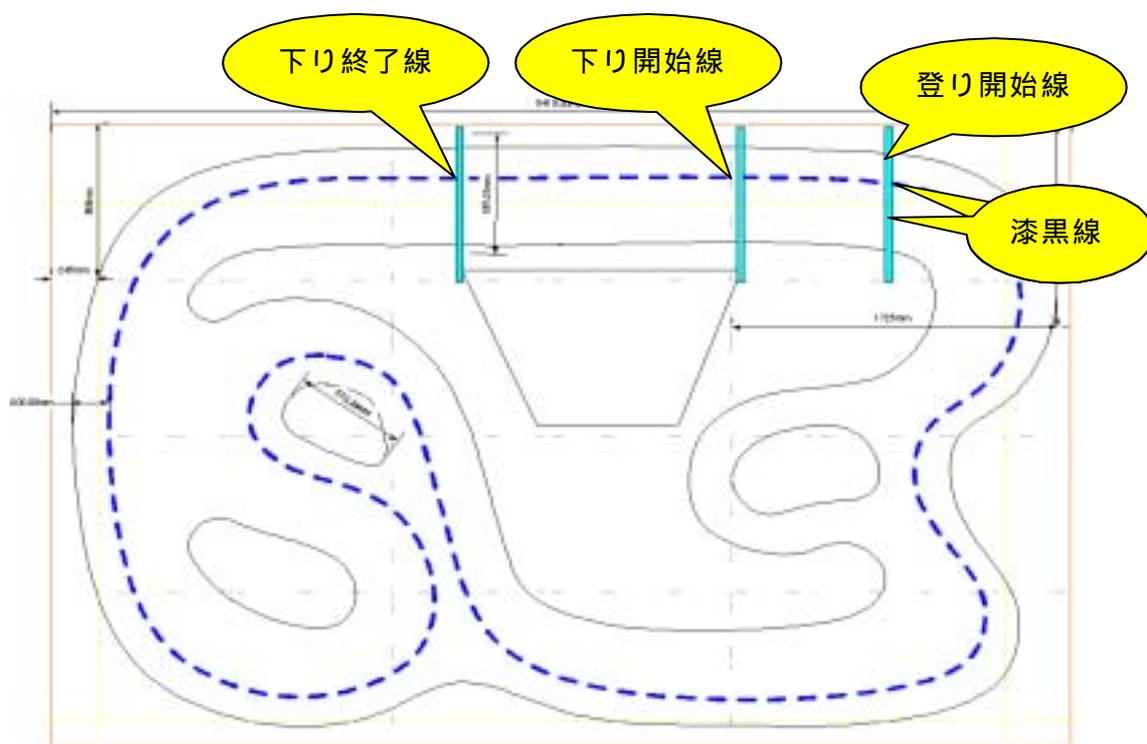
第 2 回 UML ロボット・コンテスト競技規約 補足

2003 年度規約 r6.1 版に対応

2003/3/20 リリース

本書は、OTI が主催する UML ロボットコンテスト(略称 UML ロボコン)の競技規約書を補うものです。本書で述べるのは、トラックの勾配変更です。

2002 年の競技会では、トラックに高低差は、ありませんでした。今回は、下図に示すように最終コーナーからゴールゲートまでの区間に山形の勾配を設けます。登り勾配は約 4%、下り勾配は約 2%です。また、登り勾配になる直前のレーン(黒線)は、他の部分よりも吸光率の高い構造と材質で作ってあります。長さ 10cm でアウトとインそれぞれに貼ってあります。(図では漆黒線として示している)これは、登り坂の開始地点と終了地点を走行体が検知できる手段が完走のために必要との判断からの措置です。(下記の参考情報を参照)勾配は、図にある“登り開始線”から始まり、“下り開始線”で最大高度になります。この区間は、ほぼ一様に 4%勾配を実現しています。下りは 2%勾配をほぼ一様に実現しています。(開始線は、実コースには存在しません。)



参考情報：ちなみに、モータパワーを API の引数で 30%と指定した場合には、この勾配を上りきることができませんでした。頂上を目前に走行体が停止するのを見るのは悔しいものです。かといってスタートからハイパワーで走るとコーナリングに失敗し転倒や迷走してしまいます。