

# 第4回 ROBO-**剣**競技規則

改訂版

1)2016.2.9 作成

2)2016.4.27 改定

# 一般社団法人二足歩行ロボット協会

## ROBO-剣(ロボットアーム剣道大会)参加要領

### 1.参加要領

#### -1 競技規則の公開()

大会の 3 か月前までにホームページにて公開します。

#### -2 参加申込み

大会の 1 か月以上前よりホームページにて開始します。

#### -3 規格審査

大会当日実施し、試合開始までに終了します。

#### -4 大会

予選は実施せず、決勝トーナメントによる試合とします。

### 2.参加資格

国籍、年齢は問いません。どなたもご参加頂けます。

### 3.選手登録

以下のサイトより選手登録を行ったうえで、参加申し込みをお願いします。

ホームページ <http://www.rob-one.com/>

☆合わせてソフトウェアの無料貸出しや ROBO-剣練習用プラットフォームロボット学割販売を実施します。

ソフトウェアおよびロボットの活用方法については 4 月 16 日に講習会を実施します。

詳細はホームページにて公開します。

## ROBO-剣競技規則

### 1.前文

一般社団法人二足歩行ロボット協会は、ロボットアームによる剣道大会(ROBO-剣)の開催を通してロボット教育を進めるとともに、知能を持つ関節型ロボットの普及を目指す。

### 2.部門分けについて

ROBO-剣は自律部門、遠隔操縦部門および入門部門を設ける。ただし、第 4 回大会ではすべての部門混合での試合とする。

#### -1・自立部門

ロボットアームにつながれた PC などにより自律で動作する剣道大会。

#### -2・遠隔操縦部門

カメラ映像のみを見ながら、操縦または半自律によりロボットアームをコントロールする剣道大会。ロボットを直接目視することはできない。

#### -3・入門部門

ロボットを目視可能で人による操縦で戦う剣道大会。入門者用に設けた部門で、**1 回目**の出場のみとする。  
**2 回目以降は自律あるいは遠隔操縦部門にのみ参加できる。**

### 3.ロボットの仕様(自律/遠隔操縦/入門部門共通)

#### -1.ロボットの軸数と形状

**最大 7 軸**のロボットアームとし、詳細形状は図 1 に示す。

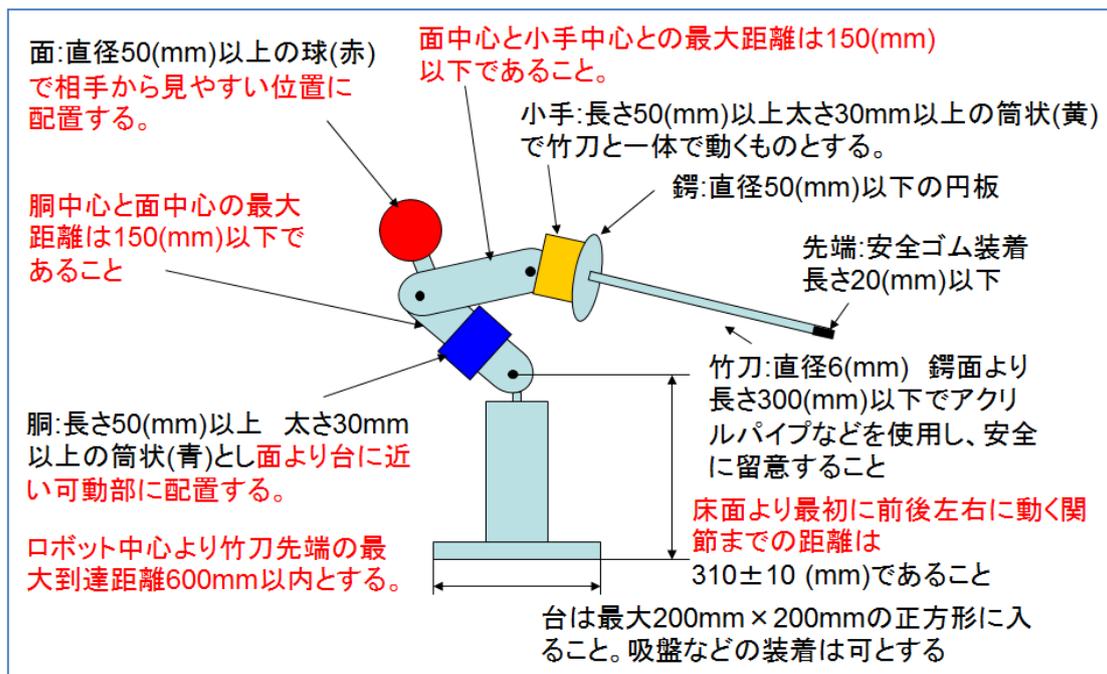


図 1 ロボットの仕様

#### -2.ロボットの大きさ制限

中心より最大到達距離 600mm 以内とする。

#### -3.カメラなどの装置の搭載

カメラやセンサーなどの装置の搭載は、相手の攻撃を妨げない場所であればロボットの自由な位置に搭載できる。

### 4.競技(自律/遠隔操縦/入門部門共通)

#### -1.試合場

試合場は図 2 に示すテーブル上にて実施する。

ロボットの背景は白いつい立によりしきり、操作者はロボットを見ることはできない。ただし入門部門においてはついで横よりロボットを見ながら操縦することができる。

#### -2.決め技

a)決め技は籠手、面、胴、突き の 4 つとする。

b)小手、面、胴については、それぞれの部位を竹刀先端部(先端から 10cm 程度)で有効に叩くことで 1 本とする。

c)突きについては、面を竹刀先端部で有効に突くことで 1 本とする。

d) 技を出す前または出すと同時に技名を発声する。

<解説 1>

攻撃には小手、面、胴（左上段から下に下ろす）、逆胴（右上段から下に下ろす）、突きなどがあります。攻撃の間には、構えの姿勢に一度戻ります。構えは、一般には剣先が地面に対しほぼ平行になり停止することを言います。

小手は黄色の部分への攻撃、面と突きは赤の部分への攻撃です。

面は、剣を振りかぶるか、剣を地面に対し + 30 度を超える角度で並行移動するモーションです。

突きのモーションは、剣が地面に対し±15 度の範囲内で、平行移動するモーションです。

胴は青の部分への攻撃を言います。

小手、胴、面いづれにおいても、剣道と同等に扱うものとします。突きに関しては、頭に対してどの方向からも有効です。打突の有効性は審判の判断に従うものとします。

e)同じ技の連続攻撃を禁止する。同じ技を出す場合は 3 秒以上待たなければならない。

異なる技で連続攻撃を行う場合は、最大 3 回までとし、その後、技を出す場合は 3 秒以上待たなければならない。

<解説 2>

同じ技が続かなければ良く、面→胴→面などの連続攻撃も可とします。

例えば、小手→面は攻撃 2 回と数える。

小手→面→胴などの連続攻撃は 3 回と数える

但し、小手→小手等同じ技の連続攻撃は禁止する。

-3.試合

a)対戦ロボット間の距離は 50cm とする。

b)試合は持ち時間 3 分とし、礼に始まり、礼に終わる。

c)審判の「はじめ」の合図で 試合を開始する。

d)「待て」の合図で試合を中断する。なお、ロボットが絡み合った場合、審判は脱力を指示する。この時はただちにロボットを脱力すること。

e) 「止め」の合図で試合を終了する。

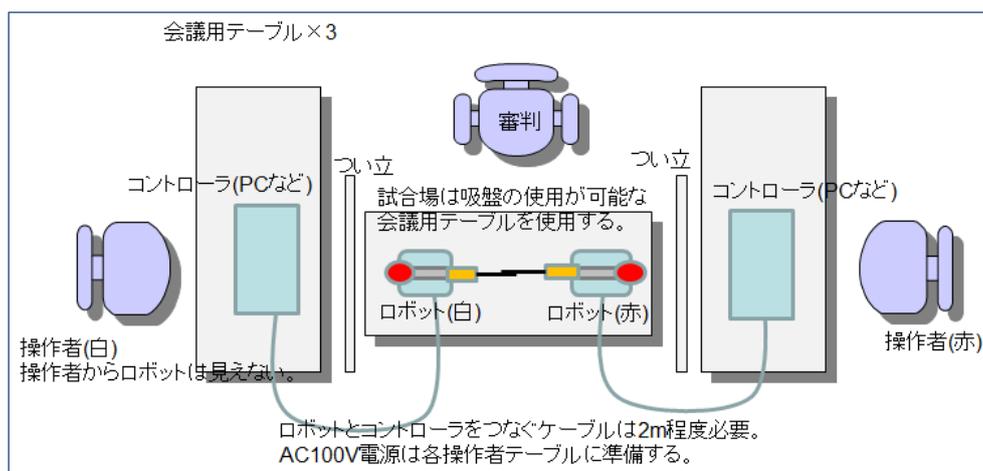


図2 試合場(上面より)

#### -4.勝敗

a)3本勝負とし、2本先取で勝利とする。

b)3分間で決着がつかない場合は延長戦を行い、先に1本取った方を勝ちとする。

#### -5.反則

a)竹刀を落とした場合、ロボットが壊れた場合、フェアプレーに反する行為があった場合などは、反則1回とする。

b)反則2回で相手に1本を与える。

c)試合中にタイムを2分間のとることができる。タイムを一回とる毎に反則1回とする。

d)ロボット中心より相手に対して反対側に、胴、小手、面の3点が3秒以上、位置した場合は戦意なしと見なし、反則1回とする。

e)準備時間は5分以内とし、経過毎に反則1回とする。

f)ロボットが倒れた場合は倒れたロボットの反則とする。ただし竹刀を使わず相手を倒した場合は、倒した側の反則とする。

g)相手の竹刀にケーブルが絡まないように固定すること。試合の進行に支障をおよぼす場合は警告の対象とする。

h)警告2回で反則1回とする。

#### 5.操縦方法

5-1.入門部門においては、目視により、ロボットを見ながら操縦することができる。

5-2.遠隔操縦部門においては、ロボットに搭載したカメラ画像のみを見ることができる。ただし今大会では有線で接続するものとする。

5-3.自立部門においては、試合中において、「はじめ」、「待て」、「止め」の合図があった時以外は、ロボットを操作してはならない。

#### 6.審判(自律/遠隔操縦/入門部門共通)

審判は剣道経験者とする。

