

# ロボットアーム剣道大会

## 第2回 ROBO-剣競技規則 (2014.8.26 改定)

ROBO-ONE 委員会は、ROBO-ONE 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し、ロボットアームによる剣道大会を開催します。

### ROBO-剣競技規則

#### 1.部門分けについて

ROBO-剣は遠隔操縦部門と入門部門を設けるが、第2回大会では両部門混合での試合とする。

##### ・遠隔操縦部門

カメラ映像を見ながら、自律または操縦によりロボットアームをコントロールする剣道大会。

##### ・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。

#### 2.ロボットの仕様

・最大5軸のロボットアームとし、詳細は図1に示す。またカメラ位置はロボットアームの動きを妨げない場所に自由に搭載できる。

#### 3.競技(遠隔操縦/入門部門共通)

・決め技は籠手、面、胴、突きの4つとする。

・技を出す前に技名を発声する。

・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。

・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。

・3本勝負とし、2本先勝で勝利とする。

・対戦ロボット間の距離は50cmとする。

・試合は持ち時間3分とし、礼に始まり、礼に終わる。

・はじめの合図で試合を開始する。

・「待て」の合図で試合を停止する。この時脱力モードをお願いする場合がある。

・止めの合図で試合を終了する。

・竹刀を落とした場合、ロボットが壊れた場合などは、反則1回とする。反則2回で1本とする。

・試合中にタイムを2分間のとることができる。タイムを一回とると反則1回とする。

## 4. 操縦方法

- ・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。
- ・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. 審判

剣道経験者とする。

図1 ロボットの仕様

