

マイクロロボコン高校生大会は、本規定の他、マイクロロボコン競技規定に基づき運営する。

## 1. レギュレーションチェック (資格検査)

### 1-1 寸法チェック

**1 インチ部門：**センサ部および電源部以外の機体が1インチ(25.4mm)角に収まっているか、ノギスを用いてチェックする。多少の誤差(今大会では3mm以内)は許容するが、極力規定寸法に収まるように製作すること。なお、自動計時装置のゲート開口部が50mm×50mmであるので、電源部、センサ部を搭載した状態でそれを超えてはならない。

**ネームカード部門：**全長91.0mm、全幅55.0mm、全高100.0mm以内に収まっているか、ノギスを用いてチェックする。多少の誤差(今大会では3mm以内)は許容するが、極力規定寸法に収まるように製作すること。なお、自動計時装置のゲート開口部が100mm×100mmであるので、走行時にそれを超えてはならない。

### 1-2 機能チェック

直線コース(カーブのないチェック用コースを別途用意する)を1分以内に100mm以上走行できるかチェックする。制限時間を超えたり、コースアウトしたりした場合は不合格となる。

### 1-3 検査回数

レギュレーションチェックで不合格となった場合、リペアエリアなどで修理を行った後、改めてレギュレーションチェックを受けることができる。ただし、チェック回数は時間の関係上3回までとする。3回目のチェックでも不合格となった場合は、リタイアとみなし競技に参加することができない。

## 2. 予選

### 2-1 コース

予選で利用するコースは、既に公開している「ベーシックコース」を利用して行う。

### 2-2 予選通過

記録タイムの速い順に上位機が勝ち残るタイムトライアル方式により順位を決定する。予選結果より各部門上位12台を準々決勝に選出する。ただし、1操作者について1台のみが参加できるものとする。同一の操作者によるマイクロロボットが上位12位に複数台入った場合、操作者はその中から記録タイムの速い1台が選出される。これにより準々決勝参加台数が減少した場合は、成績の良い順に繰り上げて、各部門12名の操作者と12台のマイクロロボットを決定する。

### 2-3 競技者の不在

競技の順番が回ってきた時に操作者不在の場合、該当するマイクロロボットは失格とする。

## 3. 準々決勝, 準決勝, 決勝

### 3-1 コース

準々決勝、準決勝、決勝では全て異なるコースを用いる。

コースの形状等は、それぞれの試合直前に公表する。

コース開示後のプログラムの変更は禁止である。電池交換を含む軽微な修理を行う事は可能であるが、マイコンチップの交換は認めない。

### 3-2 選出方法

それぞれ予選同様にタイムトライアル方式により順位を決定し、準々決勝から上位 8 名を準決勝に選出し、準決勝から上位 4 名を決勝に選出する。決勝は 4 名で同時にタイムを計測し、順位を決定する。また、時間内にゴールできなかった場合には、ゴールに近い順に順位を決定する。

### 3-3 競技者の不在

競技の順番が回ってきた時に操作者不在の場合、該当するマイクロロボットは失格とする。

### 3-4 競技補助

操作者以外の者からサポートを受けることは可能とするが、この者は「競技エリア」へ入ることはできない。

## 4. 同タイムにおける順位付け

予選、準々決勝、準決勝、決勝において、最速タイムが同じ場合 2 番目のタイムを比較して順位付けを行う。どちらも 1 週しかしていない場合には、時間内にゴールできなかった場合と同様に、残りの周回で走った距離がゴールに近い順に順位を決定する。

## 5. 特別賞審査

### 5-1 審査委員

大会実行委員長が任命した人物が特別賞の審査委員を務める。

### 5-2 表彰項目

- ・技術賞

他にない工学的な工夫を評価する

例：キットを使わずオリジナルロボットを作製した・例：電源回路を工夫した

- ・エコロジー賞

省資源や省エネルギーなど環境に配慮した工夫を評価する

- ・デザイン賞

独創的なデザインを評価する

### 5-3 申請方法

レギュレーションチェック時に特別賞自己申告用紙に必要事項を記入し提出する。

### 5-4 評価方法

特別賞を申請したロボットは特別賞の審査委員がレギュレーションチェック時に申告内容の確認（「軽量化に力を注いだ」→重量の測定、「自動停止を行う」→自動停止の実演、など）を行い、予選競技中と合わせて評価を行う。