

短距離走種目レギュレーション

【概要】

- 直線20mをなるべく速く移動する.

【評価項目】

- スタートライン通過からゴールライン通過までの経過タイムで評価する. 経過タイムはスタートラインとゴールラインに設置されたRangeSensorの計測データにもとづいて自動計測される. 正確には「ロボットの一部がスタートラインを通過した時刻」から「ロボットの全身がゴールラインを通過した時刻」までを経過タイムとする.
- 下記のロボット条件に準拠している限り推進方法は問わない(短距離走と呼んでいるが歩行でも可).

【ロボット条件】

- 共通レギュレーションのロボット仕様に準拠すること.
- 追加条件
 - ロボットモデルの中で, 事前に申告したリンクのみが路面に接触してよい. 申告可能なリンク数は4つまでとする. 同じリンクに複数の形状を割り当てる場合はまとめて一つと数えてよい.
 - 路面と接触するリンクは無限回転してはならない(車輪, クローラ等は不可).
 - タイムの誤計測の要因となるので, 過度に細いパーツは用いないこと.