

★スタートモジュールの仕様について 2018/3/23FB アップ版

今年の大会より実施するロボット相撲自立型同時（5秒ルールなし）スタートの情報を展開いたします。

- ・「ロボットは事務局のリモコンからのスタート信号を受信し、動作させる仕様とする」
- ・「ロボットは選手のリモコンでセーフティを解除しなければ、スタート信号を受信しても動作しない仕様とする」

自立型の競技の公平性向上のため、事務局のリモコンからの同時スタートに変更します。

ただし、同時スタートへの仕様の変更に伴い、選手への安全性確保のため、誤動作による暴走を防ぐ手順を追加しました。

変更による選手への負担を最小限とするため、できるだけ既存のスタート方法を流用してセーフティ機能を追加できるような仕様としています。

ロボットに取り付ける、スタートモジュールについては JSUMO の製品をカスタマイズして供給する予定です。

<http://www.jsumo.com/microstart-sumo-minisumo-robot-start-module>

正式版は、5～6月。

試作するための情報は4月に提供する予定です。

スタートモジュールのピン仕様は以下の3ピンです。

1 : VCC (5V)

2 : GND (ー)

3 : Singal (スタート・ストップ信号 : スタート時 5V 出力、STOP 時 0V 出力)

※赤外線信号は SONY フォーマットを使用します。

試合時の動作は以下のようになります。

- 1) ロボットを準備して、審判の合図で仕切る。
- 2) 選手は土俵場外より、審判の合図で自分のリモコンでロボット

のセーフティ解除を行う。(従来ではリモコンでスタート)

- 3) ロボットは、5秒程度後にスタートモジュールからのスタート信号を受け付ける状態となる。
- 4) 審判員(スタート員)による事務局のリモコンでロボットをスタート(同時)させる。
- 5) 審判の「やめ」(停止)の合図で事務局リモコン、選手リモコンどちらからも停止の信号を受け付け、ロボットを停止させる。
- 6) 再度対戦をする場合は電源を一旦落とし、スタートモジュールをリセットしてください。

※スタートモジュールは、ストップ信号受信後、電源を入れ直してリセットしないと動作しません。

以上