



CITY SHAPERSM

チャレンジアップデート

Week of 21 October 2019

Innovation Project Updates – 0

Robot Game Updates – 1

Robot Game Updates

RG21 : 治具の使用について

ロボットの発進方向を揃えるためにフレーム（治具）を利用する際、ルールに記載されている

以下の2つのことに注意してください。

- ・ 治具に触れている状態では発進を行えません。
- ・ ロボットは発進時に完全に発進エリアに収まっていない治具に触れることはできません。

これは治具の使用には2つの方法があることを意味しています。

- ・ 治具に沿ってロボットの照準を定め、治具をホームに戻してからロボットを発進させる。

※ロボットの照準を定める為のみに治具を使用する場合、この方法が推奨されます。

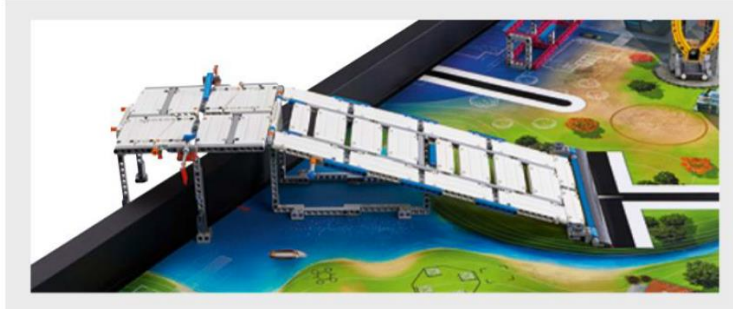
- ・ 発進エリアに完全に収まるように治具を配置し、ロボットを治具に沿える。

その後治具から手を離し、ロボットを発進させる。

次にロボットに干渉するまでの間、治具には触れず発進エリアに配置したままとする。

※ロボットの照準を定め、ロボットの進行を補助するために治具を使用する場合、この方法に従う必要があります。

RG20 : チャレンジセットにおける橋のミッションモデルの完成状態



チャレンジセットに含まれる橋のミッションモデルを組み立てると以下の写真に通りとなります。(2つの旗を伴った上部と片側の坂道が存在する状態)

これがチームの練習に必要な全てであり、そのためロボットは旗を通り過ぎる必要があります。大会の競技時には、相手チームのためにもう片側の坂道が取り付けられます。

RG19：ミッション1の旗について

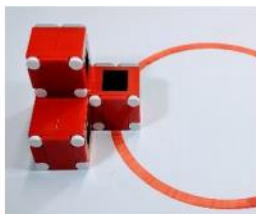
ミッション1はルール35の例外とはなりません。

そのため、橋及び橋の得点状況は競技終了時に審判が視認できる必要があります。

RG18：ミッション11の構造物の分類

- ・ロボットゲームの文書以外ではミッションモデルのかのように記載されていますが、ルール2, 5および当アップデートにより、ミッション11の構造物は「装備」となります。

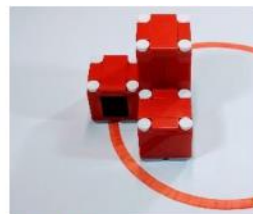
RG17：部分的に収まっている状態/完全に収まっている状態



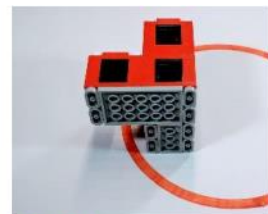
Partly In.
10 points shown.



Partly In.
10 points shown.



Partly In.
10 points shown.



Partly In.
10 points shown.



Partly In (Benefit Of The Doubt).
10 points shown.



Completely In.
20 points shown.
(Includes Circle Color Match.)



Completely In (Benefit Of The Doubt.)
20 points shown.
(Includes Circle Color Match.)

ミッション12および13について、1階層目だけでなくスタック全体が領域に収まっているかどうかで判断してください。

- ・スタックの一部でも円の内部または線上に入っている場合に、部分的に収まっている状

態となります。

・スタックの全体が円の内部または線上に入っている場合に、完全に収まっている状態となります。

写真上段

・全て部分的に収まっている状態で10点。

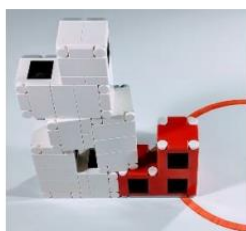
写真下段左から順に

- ・部分的に収まっている状態（善意の解釈）で10点
- ・完全に収まっている状態で20点（色の一致の点数を含む）
- ・完全に収まっている状態で20点（善意の解釈，色の一致の点数を含む）

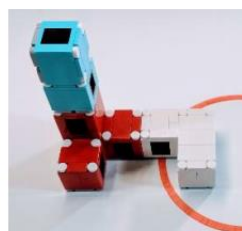
RG16：橋渡し状の建築ユニットの例



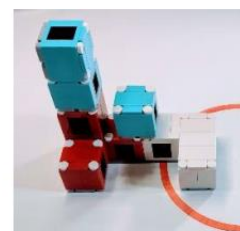
Two Stacks.
10 points shown.
(Not Bridged.)



One Stack.
25 points shown.
(Bridged.)



Two Stacks.
5 points shown.
(Not Bridged.)

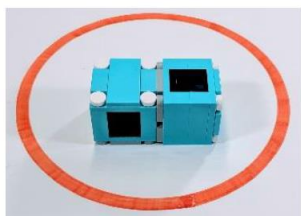


One Stack.
20 points shown.
(Bridged.)

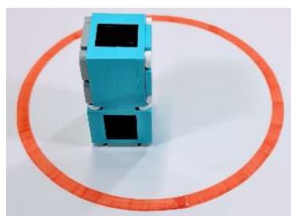
左の写真から順に

- ・2つのスタック。10点。（橋渡し状の建築ユニットではない）
- ・1つのスタック。25点。（橋渡し状の建築ユニットである）
- ・2つのスタック。5点。（橋渡し状の建築ユニットではない）
- ・1つのスタック。20点。（橋渡し状の建築ユニットである）

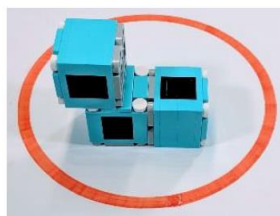
RG15：橋渡し状の建築ユニットの結合について



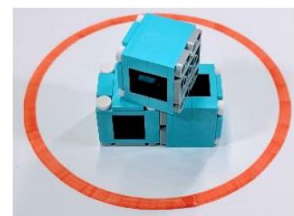
Two Stacks.
10 points shown.



One Stack.
10 points shown.



Two Stacks.
15 points shown.
(Not "Bridged.")



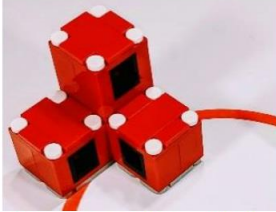
One Stack.
10 points shown.
("Bridged.")

スタックそれぞれの側面のみが接触している場合、それらは分離しているものとみなされま
す。しかし1つの建築ユニットが複数のスタックに平積みされ接触している場合、それらは橋渡
し状態の1つのスタックとみなされます。

左の写真から順に

- ・2つのスタック。10点。
- ・1つのスタック。10点。
- ・2つのスタック。15点。（橋渡し状の建築ユニットではない）
- ・1つのスタック。10点。（橋渡し状の建築ユニットである）

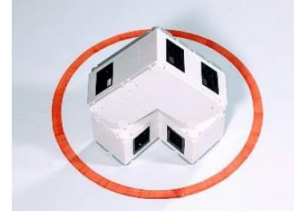
RG14：建築ユニットについて



This is 1 Building Unit, not 4.
10 points shown.



This scores as a Stack.
5 points shown.



This top Unit doesn't count.
5 points shown.

- ・各部屋それぞれではなく、ミッションモデル全体が1つの建築ユニットとなります。

※左の写真：これで1つの建築ユニットで、10点となります。

- ・窓や灰色の基礎版の向きは重要ではありません

※中央の写真：この状態でもスタックの得点となり、5点となります。

- ・スタック建築物は面同士の接触が必要です。

※右の写真：上部の建築ユニットは得点の対象とならず、5点となります。

RG13：ホームにおける戦略的/適応的な保管

ルール22の明確化です。ホームに完全に収まっているものは、点検以降はいつでも保管したり、手で取り扱ったり、場所を移動させたりすることが可能です。

・ロボットがホームに残されていたものに偶然干渉した場合、それはルール22の干渉にはあたりません。すなわち、発進後から次の干渉までの間にロボットはホームに自由に入出りでき、ホーム内のものに（たとえそれが戦略的に用意されていたものであっても）干渉することが可能です。

・ロボットがホームに来る途中にホーム内にあるものが障害となっていることに気づいた場合、対象物がホームに完全に収まっている場合に限り邪魔にならない場所に移動させることができます。

注：発進エリアはホームに含まれません。RG09で許可された放棄物の除去を除き、

発進後から次の干渉までの間、発進エリア内のものに触れることはできません。

RG12 - 橋に障害物を設置することは許容されません

ロボットXがロボットYの旗の得点を阻止する唯一の方法は、相手より早く得点状況を達成すること、
または相手ロボットを自身のロボットで押し出して得点状況を満たすことのみです。
ミッション1にはロボットの衝突を明らかに許容する記述があり、これはルール30の第1文に則しています。
それ以外の干渉行為はルール30の第2文に従います。

(RG11は不要として取り除かれました。このことにより何か変更がある訳ではありません。)

RG10 - 保管用の箱やトレイ

- ・ 装備は箱やトレイでフィールドに運んできて構いません。
- ・ フィールドに着いたらどちらか一方の点検エリアに全ての装備を配置し、箱/トレイは審判に指示された場所に保管します。
- ・ 点検終了後、ルール19に従い全ての装備をホームに保管します。

Week of 19 August 2019

Innovation Project Updates – 0
Robot Game Updates – 1

Robot Game Update

(Update RG02 was clarified)

Week of 12 August 2019

Innovation Project Updates – 0
Robot Game Updates – 6

Robot Game Updates

RG09 - 点検時の手の使用

装備を点検エリアに収めるために手を使っても構いません。

RG08 - 発進エリアに放棄された物

発進エリアに完全にまたは部分的に収まっている放棄物は、望めばホームに持ち帰ることが可能です。

※これはルール22およびルール29に対する例外となります。

ただし、放棄物が企業ロゴの入っている円弧領域の外側に達する場合は適用されません。

もしこの行為により明らかに得点状況が発生した場合、その得点は無効となります。

RG07 - 発進のやり直し

発進直後、発進エリアの境界線に到達する前にロボットを中断した場合、正確性トークンを失うことなく再発進を行うことができます。

これはルール27に対する例外となります。

RG06 - 戦略的なロボットの停止

タイミングを見計らい戦略的にロボットに中断した結果、新しい得点状況が発生し、これが審判に明らかだった場合、そのミッションは無得点となります。

RG05 – ルール28 の明確化

中断時の貨物の処遇は以下の3通りのいずれかとなります。

1. 最近の発進時にロボットと共にあった：チームが回収
2. 中断時にホームに完全に収まっている：チームが回収
3. それ以外：審判が取り上げる

Week of 4 August 2019

Innovation Project Updates – 0
Robot Game Updates – 1

Robot Game Update

(Update RG01 was revised)

Week of 28 July 2019

Innovation Project Updates – 2
Robot Game Updates – 4

Innovation Project Updates

IP02 – ミッション11とほとんどの白ブロック

City Shaper チャレンジセットの中にある”10”の数字のレゴパーツの袋は、ロボットゲームのミッション11でチームがデザインするモデル用のものです。モデルは、ミッション11の条件に合えば、どんなデザインでも可能です。このモデルは、チームのイノベーションプロジェクトを表すものになると思いますが、ロボットゲームの試合でモデルのデザインを説明したり、プロジェクトを話し合う必要はありません。（他者とこの情報を共有したくなると思いますが、それは結構ですが、しかし必須ではありません。）ミッション11についての詳しい情報は、ロボットゲームミッション、ルール、アップデートを確認して下さい。

IP01 – あなたのコミュニティ(YOUR COMMUNITY)

イノベーションプロジェクトの問題は、チームが

- あなたのコミュニティにある建物や公共の場の問題を見つける。
- 解決策をデザインする。
- 他者と解決策を共有し、そして改善していく。

今年のプロジェクトは、あなたにぴったりの方法で”あなたのコミュニティ”を自由に定義できます。

これにより、あなたのチームは地元の町、市、国や、さらには世界の他の場所での問題を見出すことができます。

Robot Game Updates

RG04 – ミッション11の建造物の大きさ

ミッション11で使用する建造物は、少なくともレゴブロック4ポッチ以上の大きさが必要です。

RG03 – エレベーターのセットアップ

以下の写真のように青色のカゴが上がっているのが正しいセットアップの状態となります。



RG02 – ドローンの形とセットアップ (組立書も修正されました。)

以下の写真のようにドローンを組み立てなおしてください。

ドローンのループがマットの印に合うようにセットアップしてください。



RG01 – マットの配置とセットアップ (ホームの横幅が修正されています。)

マットは南の壁と東の壁との間に隙間ができないように配置します。

競技テーブルの大きさとマットの設置が正しければ、ホームは約1143mm×342mmの大きさとなります。

マットの位置を固定するためマットの西端に黒いテープを使用しても構いません。

マット縁の黒い境界線部分にだけテープを貼り付けるようにしてください。