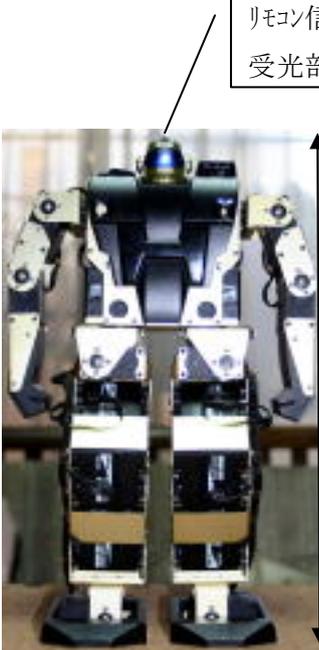


☆☆☆☆ ロボットで遊ぼう！ ☆☆☆☆

1. ロボットの説明
機体



リモコン信号受光部

約 32cm

サイコロの位置決め

直立状態のとき有効
→前進速度を減速設定
→前進速度を加速設定

直立状態のとき左転回
連続前進のとき左旋回

直立状態から連続前進へ

直立状態のとき
→左右一步前進
連続前進中のとき
→左右一步前進してから直立状態に移行

直立状態のときだけ
→左横ステップ
→左足でサイコロ蹴り

リモコンとキー・マップ

直立状態のとき
→各種アクション
連続前進のとき
→直立状態に移行

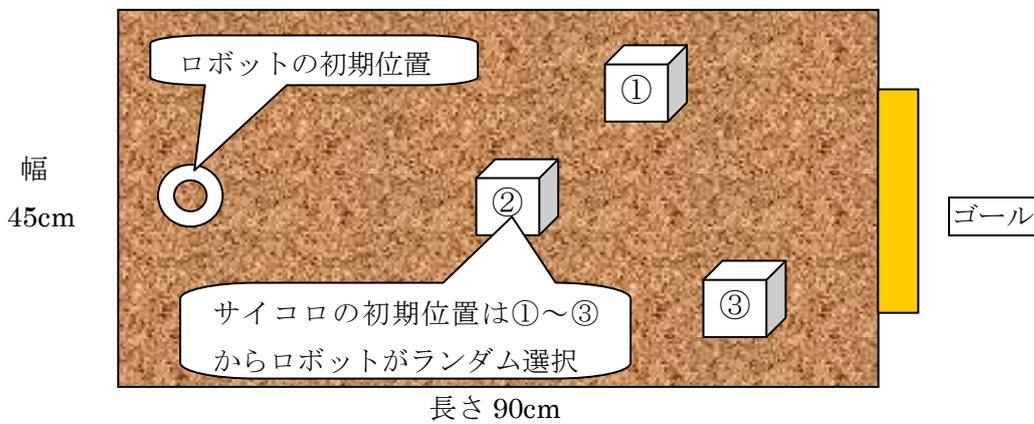
直立状態のとき右転回
連続前進のとき右旋回

連続前進から直立状態へ
転倒時は起き上がり動作

直立状態のときだけ
→右横ステップ
→左右2歩後退
→右足でサイコロ蹴り
→左足右足1回ずつサイコロ蹴り

直立状態のとき
→各種アクション
連続前進のとき
→直立状態に移行

2. ゲーム・フィールド



3. ゲームのルール

ロボットを操作してサイコロをゴールに蹴り込んでください。ゴールまでの所要時間と、ゴール時点のサイコロの目で得点が決まります。(サイコロの一辺=6cm くらい)

(1) スタート前

- (ア) リモコンの一番右上にある赤ボタンを押すと、ロボットが Beep 音の回数でサイコロの位置を指定するので、その位置に 10 の目を上にしてサイコロを置きます。
- (イ) ロボットを一旦電源 OFF し、電源 ON にして初期位置に置きます。
- (ウ) リモコン上端の P1(Up), P2(Down) ボタンで前進速度変更(初期値=6, 低速 4~高速 10)
高速にするほど転倒し易い。設定値は Beep 音の回数で確認可能(低音=5, 高音=1)。

(2) スタート~終了

- (ア) リモコンを持ち、「スタート」の号令で操作開始

(イ) リモコンを操作してロボットをサイコロの位置まで移動し、サイコロを蹴りつつ（押しつつ）ゴールに向かいます。

(ウ) ロボットがフィールド内で転倒すると停止姿勢に戻るため、■ボタンで立ち上がらせて再開。フィールドとの位置関係により立ち上がり失敗した時は、人手で直立状態にして再開。

(エ) 次の場合はゲーム終了とし、①②については終了時のサイコロの目のみを得点とします

① サイコロがゴール以外の場所からフィールド外に出たとき

② ゴール前にロボットがフィールド外に転倒したとき

③ 所要時間が3分を超えたとき（所用時間の点数＝10点）

(3) 終了

(ア) 次ゲームの「スタート」号令と時間計測および終了時のサイコロの目確認をお願いします

(4) 得点と順位

(ア) サイコロの点数：10～60点

(イ) 所要時間の点数表

所要時間	点数
～1分	70点
～1分30秒	60点
～2分	45点
～2分30秒	30点
～3分	20点
3分超え	10点

(5) リモコン操作上の注意

(ア) リモコンは、ボタンを押した直後のみ赤外線信号を発します。ボタンを押し放しにしても信号は連続送信されません。

(イ) ロボットは直立状態では常時、また連続前進時は一定周期でリモコン信号を受信し、それ以外のタイミングのリモコン信号は無視されます。

以上