DISCO ROBOT CONTEST 2027
ルールブック　第一版



2026/10/14

株式会社ディスコ

ロボットコンテスト実行委員会

目次

■はじめに ・・・ 3

■競技課題・規程 ・・・ 4-12

1. 大会形式 ・・・ 4

2. 競技環境 ・・・ 5-6

3. 競技内容 ・・・ 7-12

3.1 ルール ・・・ 7-9

3.2 試合の流れ ・・・ 10

3.3 参加可能なロボット ・・・ 11

3.4 計測・テストラン ・・・ 12

3.5 チームメンバー ・・・ 12

4. ルールの修正・追加、FAQ ・・・ 13

5. スケジュール・提出書類 ・・・ 13

5.1 スケジュール ・・・ 13

5.2 提出書類 ・・・ 13

6. 梱包 ・・・ 14

7. 連絡先 ・・・ 14

はじめに

株式会社ディスコは、広島県呉市で創業した半導体製造装置メーカーです。
製品である半導体製造装置だけでなく、それを製造するための設備やAGV、ロボット、ITシステムなどもディスコで開発しており、内製化はディスコの文化として根付いています。

本コンテストは、ロボット製作を通じて、未来を担うエンジニアの育成支援を目的としています。

今回のテーマは「キューブの運搬・設置」。
製品に使われる部品などを、工場内で日々大量に運搬していることから着想を得ています。

ディスコは「Always the best, Always fun」つまり「何事にもベストを尽くすのはもちろんのこと、楽しむことも忘れてはいけない」という考え方を大切にしています。
本コンテストにおいても、参加される皆さんと私たちが共に全力を出し切り、
そして楽しみ尽くすことが、このコンテストの魅力を最大化するものと思っています。

一緒に楽しみ、盛り上げていきましょう！

※本ルールブックは、参加者全員が公平かつ安全に競技へ取り組めるよう、ディスコが定めたルールをまとめたものです。
内容をご理解いただき、フェアプレーのもとで競技にご参加くださいますようお願いいたします。

競技課題・規程

1. 大会形式

■ **開催場所**　株式会社ディスコ　桑畑工場

■ **参加チーム**
・各高専・各キャンパス1チームとする
・チームメンバーは5名以内(うち競技者2名以内、ピットクルー3名以内)+引率教員1名の構成とする
(教員は競技に参加できない)

■ **対戦方式**
・1試合3チームの対抗戦
・予選リーグ実施後、上位3チームが決勝戦に進み優勝チームを決定する
予選リーグ…各チーム3回ずつ試合を行い、獲得ポイントの合計により上位3チームを決定する
テストラン前に抽選にて対戦の組み合わせを決め、後日公開の対戦表を基に試合を行う
決勝戦　…予選リーグ上位3チームにより1回のみ実施し、優勝チームを決定する
・予選リーグ、決勝戦の詳細は(3.2競技の流れ)に記載する
・参加チーム数に応じて対戦方式を変更する場合がある
・ルールブックの改訂同様、大会の30日前を最終変更とする

■ **表彰と賞金**　優勝に加え特別賞を設け、「部活動支援金」として賞金を贈呈する

表　彰	賞　金	詳　細
① **優勝**	**30万円**	決勝戦で勝利したチームに贈られる
② **メカ技術賞**	**10万円**	最もユニークな機構にチャレンジし、実現したチームに贈られる
③ **制御技術賞**	**10万円**	最もユニークな制御にチャレンジし、実現したチームに贈られる
④ **ディスコ賞**	**20万円**	大会を通じて、最も「Always the best, Always fun」だったチームに贈られる

・優勝以外の各賞は、審査員3名の採点の総計によって決定する
・審査員はディスコの経営層・エンジニアから選出する
・採点の結果、同率となった場合は審査員の協議で決定する
・優勝チームは、特別賞の贈呈対象外とする
・特別賞の評価基準は下記の通り
＜メカ技術賞＞
機構やからくり等の機械要素を下記項目で評価する

	課題設定の難易度	機構のアイディア	課題解決のシンプルさ	正確な動作(安定・耐久)	合計
審査員A	/100	/100	/100	/100	
審査員B	/100	/100	/100	/100	
審査員C	/100	/100	/100	/100	
合計	/300	/300	/300	/300	/1200

＜制御技術賞＞
制御要素を下記項目で評価する

	課題設定の難易度	制御方法のアイディア	自動自律制御の実現度	正確な動作(安定)	合計
審査員A	/100	/100	/100	/100	
審査員B	/100	/100	/100	/100	
審査員C	/100	/100	/100	/100	
合計	/300	/300	/300	/300	/1200

＜ディスコ賞＞
大会期間を通して、下記項目で評価する

	アイディア・コンセプト	観客を沸かせた	チームワーク	Always the best, Always fun	合計
審査員A	/100	/100	/100	/100	
審査員B	/100	/100	/100	/100	
審査員C	/100	/100	/100	/100	
合計	/300	/300	/300	/300	/1200

2. 競技環境

・寸法や材質、色の詳細は別紙「DRCフィールド寸法」を参照すること
・指示の無い寸法は、JIS普通公差極粗級を適用する
・ペイントゾーン・スタートゾーン・設置ゾーンを総称して「フィールド」と呼ぶ

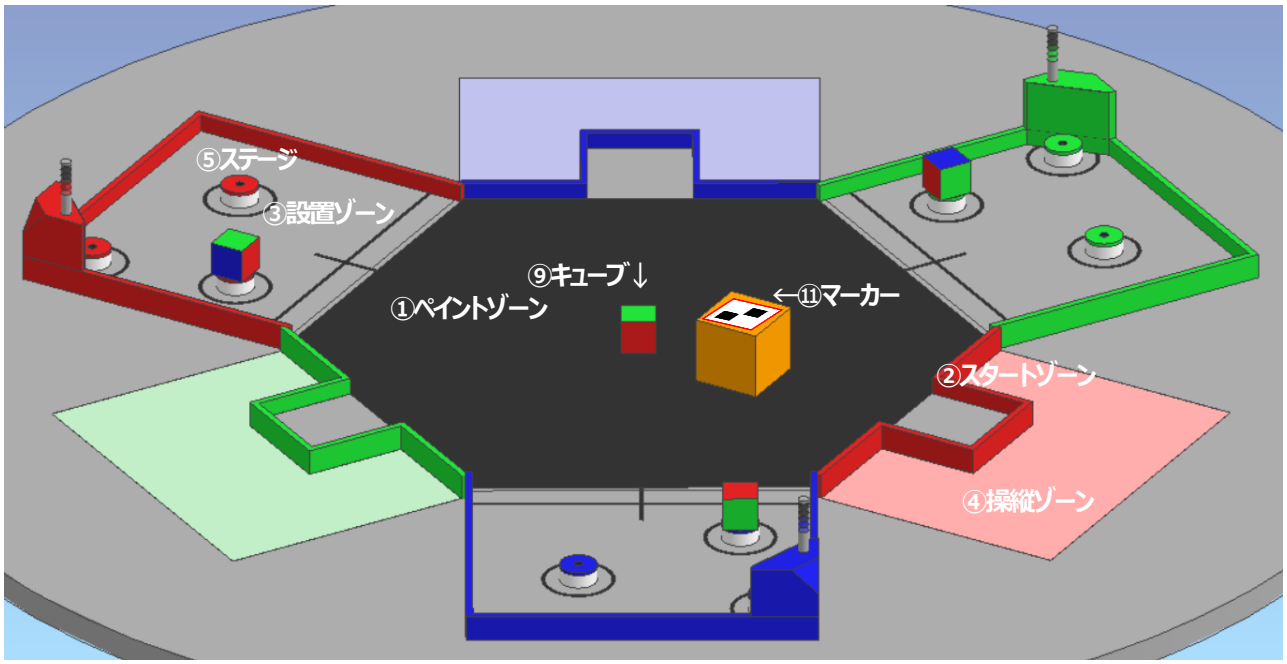


図1　フィールド概略図

① **ペイントゾーン**	ロボットを走行させ、色塗り(ペイント)を行うメインフィールド ・全面がLEDフロアビジョン ・1辺が2,000㎜の正六角形（対角4,000㎜）
② **スタートゾーン**	競技開始時にロボットを配置する場所 ・600×600㎜の正方形
③ **設置ゾーン**	キューブ(⑨)を、ロボットにより設置する場所 ・設置ゾーンごとにキューブ設置数を表示する表示灯を設ける ・個数と幅の関係は「3.1 - ④ペイントの成立」を参照
④ **操縦ゾーン**	ロボットの操縦を行う場所。この範囲外でロボットの操縦を行ってはならない ・競技者2名は自チームの操縦ゾーン内に立つ ・ロボットの操縦及び制御に必要な機器を自チームの操縦ゾーン内に設置することができる ・レーザーを使用する場合、クラス2以下とし光線が人の目に入らない構造とする ・競技中、機器の転倒・落下がないよう対策すること。明らかに不安定な設置は是正を求める ・機器は試合前後の搬入・搬出で速やかに設置・撤去ができるものに限る。大会の進行に支障をきたす場合は、使用の中止を含め是正を求める ・上空含め操縦ゾーンからはみ出してはならない ・電源の敷設はないので、各自で用意する ・試合中、自チームのリトライ時や緊急時を除きこの範囲から出てはならない
⑤ **ステージ**	キューブ(⑨)を設置する台 ・この上面と直接接触している面の色でキューブの判定を行う ・キューブの識別や設置状態の表示のために内部・外周に電飾を設ける
⑥ **床材**	ペイントゾーン：LEDフロアビジョンの上に透明ビニルシート2㎜厚を敷いた材質 スタートゾーン、設置エリア：ロンリウム2㎜厚 ・シート同士の繋ぎ目は透明ビニルテープ(No.21幅広　J3428/ニトムズ製)で貼り合わせる ・透明ビニルシート・ロンリウムはフィールド上に乗せただけの状態である。接着はしない ・性能の向上を目的として床の吸引、吸着、粘着を行うことを可能とする ・上記床材の設置状態について留意した設計とする ・粘着する場合、糊残りがある材質の使用は不可

⑦ フェンス	フィールド外周及びスタートゾーンを囲うためのもの。高さ100㎜ ・表面をカッティングシートで覆う ・吸引、吸着、把持してはならない
⑧ ポーズボタン	競技を一時中断(以下、ポーズという)するために使用するボタン ・スタートゾーンのフィールド外側の辺に設置する ・押下すると即時に競技の進行が停止する

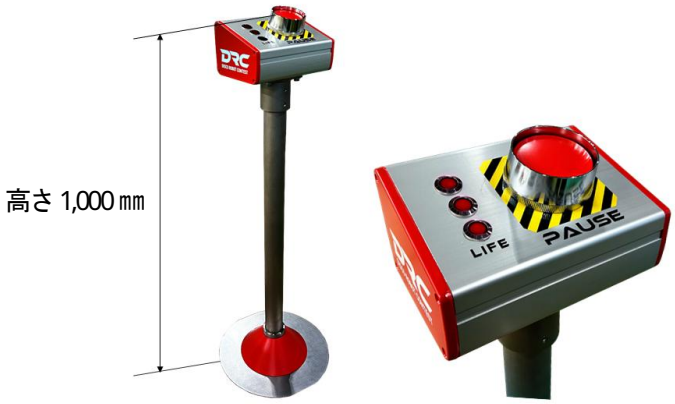


図2 ポーズボタン

⑨ キューブ	ロボットで回収・運搬・設置するアイテム ・1辺200mmの段ボール製立方体。向かい合う2面をそれぞれ赤・緑・青で印刷する(図3 参照) ・各面のフチは幅10㎜の黒色の帯を印刷する ・緑の面の中央と、各面の境界は、透明ビニルテープ(No.21幅広J3428/ニトムズ製)で貼り合わせる ・スタート時の設置状態は図1参照。上面以外の色や角度はランダムとする ・試合の終了ごとにキューブの交換を行う 　・交換は審判が行い、キズや汚れの有無に関わらず全て交換する ・キューブに著しい破損が発生したとき、競技を中断してキューブの交換を行う 　・交換の判断・実施は審判が行い、新しいキューブはフィールド中央に設置する 　・自立ができない程度の変形、蓋面の開き等、競技の続行が困難である場合のみ交換する ・面や個体の識別を目的としてキューブに印を付けてはならない

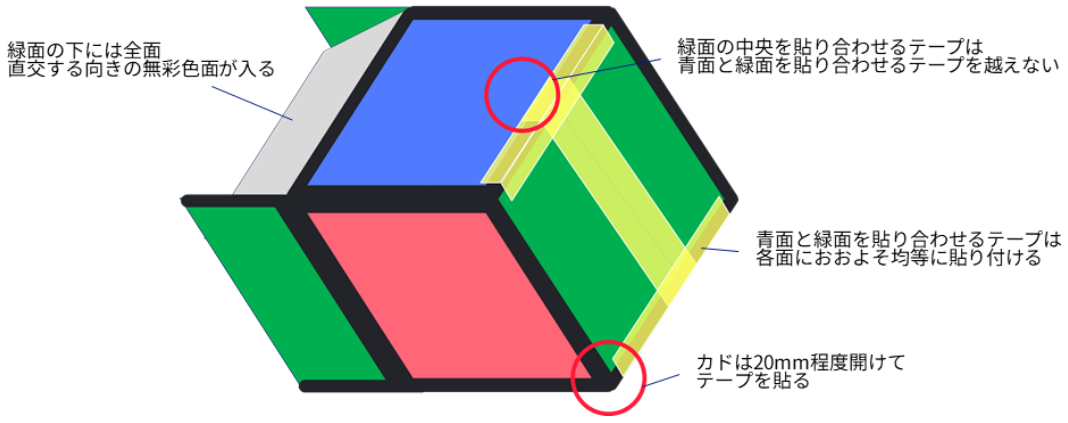


図3 キューブ

⑩ フィールドシステム	ステージ上のキューブ設置を検出し、ペイントゾーンにバーチャルで色を描写するシステム ・詳細は別紙「フィールドシステム概要」を参照
⑪ マーカー	フィールドシステムでロボットの場所を認識するために、ロボットの上部に設置されるラベル

3. 競技の内容

フィールド中のキューブをステージに設置すると、設置数に応じた幅でロボットの走行軌跡を自チームカラーで塗りつぶせる。3チームがフィールド上でキューブの回収・運搬・設置と色塗りを繰り返し、競技終了時に塗りつぶされている面積が多かったチームが勝利となる。また、ペイントゾーンの全面を1色で塗りつぶすとVペイントが成立し、その試合を即時終了する。

3.1ルール

① 競技中の判定

フィールドシステムにより自動判定
・審判の指示が無い限り、フィールドシステムの判定が優先される

② キューブの取得・運搬・設置

フィールド内のキューブをロボットが取り、保持状態のまま移動し、ステージに置く
・1台のロボットが同時に保持できるキューブは1つまでとする
・保持状態にないキューブを故意に移動・回転させてはならない
・「保持」とはキューブを移動・回転させることが可能な機構を用いて、キューブの全体をフィールド床面から10㎜以上持ち上げている状態を指す
・設置や面揃えのためにキューブを回転させる動作の途中を含め、保持中のキューブがロボットのマーカー取り付け面を超えないこと
・キューブは床面や他のチームのステージを含め、フィールド全域から回収できる
・他のロボットが保持しているキューブを奪取する場合、反則にはならない

③ 設置の成立

ロボットがキューブをステージに設置し、フィールドシステムにより設置判定された場合に成立
・設置は下記の3条件すべてを満たす場合に成立する
　①ステージの色とキューブ上面の色が同じ
　②ステージ上面の開口部全面をキューブの底面が覆っている
　③ステージ上面とキューブ底面が直接接触している
・フィールドシステムが設置を判定すると設置ゾーン奥の表示灯が設置ステージ数に応じて点灯する
・設置はステージがどのチームのものかで判定する
　例：青チームのロボットが赤チームのステージに設置した場合、赤チームのペイントに影響
・設置数は「キューブが設置されているステージ数」でカウントする
　・複数のキューブを1つのステージに置いた場合も設置数は1として扱う
　・3台のステージのいずれに設置しても効果は同一

④ ペイントの成立

キューブ設置数に応じた幅で、自チームカラーでペイントゾーンを塗ること（ペイント）ができる
・キューブ設置数によるペイント範囲は表の通り

キューブ設置中のステージ数	線の幅[m]
0個	0.000
1個	0.050
2個	0.500
3個	5.000

・ペイント済の範囲であっても、他カラーに上塗りができる
・フィールドシステムがロボットの移動を正常に認識できない区間は、図4のように直線補完してペイントする

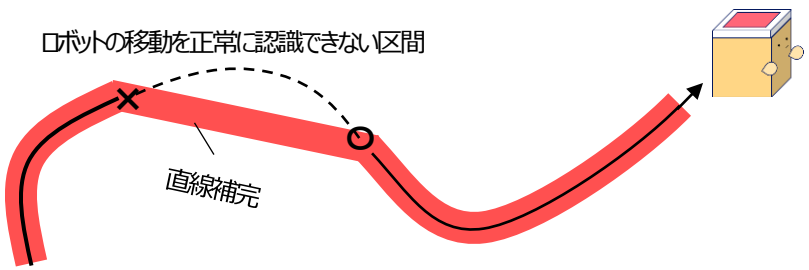


図4　認識できない区間のペイント

⑤ ロボットの展開

ロボットがスタート後に変形してサイズを変えること
・スタート後に実施可能
・展開する場合は、「参加可能なロボット（3.3 - ②サイズ）」に準ずる

	・展開の目的は問わない ・競技中、上空も含めてフィールド外に出てはならない
⑥ **得点計算方法**	競技終了時に塗られていた面積が得点となる。(最大:10,392,300㎟ 分解能:39㎟) ・競技時間以外の得点は反映されない ・競技終了の合図で、操縦者はロボットをその場で速やかに停止させなければならない
⑦ **Vペイント成立**	競技中にフィールドの全面を1チームが塗りつぶしたときに発生する ・競技の残り時間にかかわらず、発生時点でその試合を終了する
⑧ **ロボット同士の接触**	・ロボット同士の接触は、ルール(3.1 - ⑬反則)に抵触しない範囲で認める ・ロボットが転倒や破損等により自力で復帰不能な場合も、リトライの宣言を行うまで試合は続行
⑨ **競技中のロボットの調整**	競技中、自力で自チームのスタートゾーンに戻ることができれば、調整やエネルギーの再装填が可能 ※ロボットの調整を行う際は、駆動電源を切る
⑩ **ポーズ**	選手がポーズボタンを押下した場合、システムによりポーズが宣言される ・同一試合で同一チームのポーズ可能回数は3回とし、最初の2回についてリトライを可能とする ・ポーズボタンを押下するごとに1回としてカウントする ・3回目のポーズは、当該ロボットをスタートゾーンに戻した後、試合を再開する。押下したチームは試合が終了するまで競技に参加できない また、以下の場合に、審判がポーズを宣言する ・フィールドやマーカーが破損、故障し、交換の必要があるとき ・ロボット、競技者、設備、システムに重大な支障が発生したとき ・反則や失格などの審判による審議が必要になったとき ・地震、火災などの緊急時 ・その他、審判が試合の中断が必要と判断したとき ポーズが宣言された場合 ・競技残り時間のカウントが停止、同時に試合も一時停止となる ・操縦者はロボットをその場で速やかに停止させなければならない
⑪ **再開**	次の手順でポーズ状態の競技を再開 ・各ロボットは停止している場所から再開する ・全チームの準備が整い次第、「3・2・1・Marbling!」の合図で再開する ・再開時はポーズ直前の状態が全て引き継がれる
⑫ **リトライ**	ポーズボタンの押下することで競技を一時停止でき、その後リトライが可能 次の手順でリトライを行う (1) ポーズボタンを押下する (2) 全ロボットの停止を確認する (3) ポーズボタンを押下したチームのメンバーは、ロボットを手作業でスタートゾーンに戻す このとき、保持中のキューブは保持を解除し、ポーズ時点でのロボット位置に戻す (4) ポーズボタンを押下したチーム以外は、再開手順に従う (5) ポーズボタンを押下したチームはすぐに調整・整備に取りかかることが可能 ただし、再開から10秒間、スタートゾーンから出ることができない
⑬ **反則**	以下の場合、反則に該当 ・他チームのスタートゾーンに侵入した ・競技中のロボット以外がキューブを回収・運搬・設置した ・テストランで披露していない機能を使用した ・マーカーの高さや位置を、ロボットの移動以外で変更した。(3.3 - ⑨マーカー取り付け面) ・競技中、ペイントゾーン・設置ゾーン内のロボットにメンバーが接触した ・ルールブック違反など、審判が反則と判断した 反則行為が発生し審判が審議のためにポーズを宣言した場合、このポーズは反則チームのポーズ回数にカウントしない
⑭ **ペナルティ**	以下の場合、ペナルティの対象とし、発生以降ペイントゾーン内で10m分の走行が無効となる ペナルティは審判が判定し、判定した時点で発生する ・反則行為を行った

	・ペイントゾーン・スタートゾーン・設置ゾーンを問わず、キューブをフィールド床面・フェンス上面に接触または設置した ・接触・設置の判定は審判の目視によって行う ・不可抗力による接触は対象としない ・フィールド床面に落下しているキューブを持ち上げる動作は対象としない ・フィールド床面・フェンス上面に触れる原因となったロボットをペナルティの対象とする 例）ロボットAが保持中のキューブを床面に接触したとき、Aを対象とする 例）ロボットAがステージ付近を通過し風圧でキューブが落ちたとき、Aを対象とする 例）ロボットAがロボットBにキューブを投げ、当たったキューブが落ちたとき、Aを対象とする
⑮ 失格	以下の場合、失格とする ・同一試合で3回以上の反則行為を行った ・競技フィールドや機器、競技物品を故意に破壊・汚染し、競技続行を妨害した ・キューブをフィールド外に出すことを含む ・公序良俗に反する行為を行った ・発煙または出火した ・危険行為など、審判が失格と判断した場合 ・上空含め、キューブをフィールド外に出した場合 ・フィールド外にキューブが出る原因となったロボットを失格の対象とする ・フィールド外に出たキューブはその試合の終了まで回収・再投入・補充を行わない 失格行為が発生したとき、審判は審議のためにポーズを宣言する 失格の判定を受けたチームはロボットを速やかにスタートゾーンに戻し、上空も含めてスタートゾーン内に納めて待機しなければならない。また、該当試合で塗った面積は全て無効となる
⑯ 支給品の使用	マーカー、キューブについては、運営が用意したものを使用すること

3.2競技の流れ

① ロボット運び込み



チーム名が呼ばれたら、チームメンバーが整備エリア(ピット)からロボットを運び、
スタートゾーンに設置する
・ロボットにマーカーを取り付ける
・電源は切っておく

② セッティングタイム



・主審の合図でチームメンバー全員がセッティングを開始
・ロボットの調整及びエネルギーの補充を行う事が出来る
・時間は1分間とし、主審の合図でセッティングを止める
・セッティング終了時に、ロボットは上空を含めスタートゾーン内に収める

③ 競技のスタート



・ロボットは、スタートの合図まで動かしてはならない
・スタートの合図で競技を開始
・競技時間は3分間
※セッティング未完了の場合、試合開始後もセッティングを続ける事が出来るが、ロボットは
スタートゾーンから出てはならない

④ 競技終了



・競技開始から3分経過次第、競技終了
　・Vペイント成立の場合、3分経過を待たずに競技を終了する
・終了の合図以後の競技上の行為(設置、ペイント等)は全て無効
・ロボットは、その場で停止すること

⑤ 試合結果の発表



フィールドシステムが算出する得点により順位を決定
＜予選リーグ＞
全試合終了後、3試合の合計獲得面積が多い3チームが決勝進出
＜決勝戦＞
決勝戦単独での獲得面積が最も多いチームが優勝

⑥ ロボットの運び出し

・ロボットからマーカーを取り外す
・フィールドに置いてあるロボットを、チームメンバーが運び出し、ピットに置く

3.3参加可能なロボット

① **台数**	1チームにつき1台
② **サイズ**	以下を遵守すること スタート時　・縦400㎜×横400㎜×高さ400㎜に収まる 競技中　・縦800㎜×横800㎜×高さ400㎜に収まる ・分離は不可 ・展開する場合、自力でスタート時のサイズに戻せる
③ **重量**	重量はマーカーを含まない状態で15kg以下
④ **製作費**	新規購入部品は、税込み30万円以内
⑤ **動力**	バッテリーの電圧　・・・定格24V以下 圧縮空気　・・・0.7MPa以下 高圧ガス・爆発物　・・・使用不可
⑥ **移動方法**	自由（ただし、床面やフェンスなど競技フィールドを傷つけない機構） 移動速度の制限は設けない ・1m/s以上で移動した場合、フィールドシステムが移動を認識しない可能性がある ・認識しない区間のペイントについては「3.1 - ④ペイントの成立」を参照
⑦ **キューブの保持**	保持機能によってキューブを破損※しない設計 ※圧縮、引っ張り、穴開け、切断、圧跡、変色など
⑧ **コントロール**	電波法に準拠した無線を利用 会場で複数のチャンネルに切り替えられる仕様 ・混線があった場合、修正を求める 会場では多くの電波や照明を使用するため、通信障害に備える
⑨ **マーカー取り付け面**	競技中のロボット位置を正確に検出するため、マーカーの取り付け方法に制限を設ける ・ロボット上部、床面から高さ400㎜の位置に、面ファスナーが確実に固定できる ・競技中を通してマーカー取り付け面は床面から高さ400㎜±10㎜に収まる ・マーカーの取り付け面はロボットの移動機構が取り付くフレームに対して可動しない（図5 参照） ・面ファスナー取り付け位置は、別紙「DRCマーカー寸法」を参照する
⑩ **他ロボットとの衝突**	・ロボット同士が激しくぶつかる可能性があるため、破損・絡まり・過負荷状態などに備える ・他のロボットを破壊する目的の機能を有してはならない ・ロボットが転倒・破損し、自力で復帰不能な場合もポーズを行うまで試合を続行する
⑪ **安全対策**	・ロボットが動作中、周囲に危険を及ぼさない構造や機構にする ・接触によりケガの恐れがある可動部、回転部にはカバーを設ける ・鋭利な部分やエネルギーの暴発に対策をとる ・バッテリーから電流を取り出す回路に、ヒューズ、ブレーカー等過電流遮断機能を設ける ・バッテリーに衝撃が加わらない構造とする ・圧縮空気のタンクはカバーで覆い、外力が加わらない位置に設置する ・駆動回路を迅速に遮断でき、ON・OFF状態が認識出来るランプを設置する ・レーザーを使用する場合、クラス2以下とし、光線が人の目に入らない構造とする ※万が一出火や多量の発煙があった場合、躊躇無く消火剤を使用する

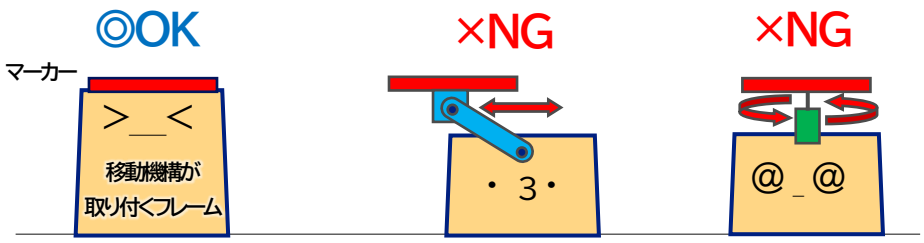


図5　マーカーの取り付け方

3.4計測・テストラン

競技に出場するロボットは、①計測・安全確認及び②テストランを受けなければならない

① **計測・安全確認**	【確認項目】 スタート時のサイズ　：　縦400㎜×横400㎜×高さ400㎜の枠に収まる （3.3 - ②サイズ に準ずる） 展開時　：　・最大展開時、縦800㎜×横800㎜×高さ400㎜に収まる ・最大まで展開した後、再度縦400㎜×横400㎜×高さ400㎜に収まる大きさに自力で戻れる ・自力で全てのパーツがスタートゾーンに戻れる システムとの干渉　：　フィールドシステム・他ロボットへの影響がない （影響発生時には修正を求めることがあります） 重量　：　運営が用意した重量計にて測定し、基準（3.4 - ③重量）を満たす 重量計の校正は行わない 安全対策　：　基準（3.3-⑪ 安全対策）を満たしている ・計測・安全確認の結果、ルールに抵触すると判断した場合、ロボットの修正を求める
② **テストラン**	・準備が整った順に1チームずつフィールド内で実施する ・全機能を披露する ・テストランで披露していない機能は、大会で使用することはできない ・ルールに抵触すると判断した場合、ロボットの修正を求める

3.5チームメンバー

① **チームメンバー**	・1チーム最大5名 ・チームメンバー以外がロボットの制作に携わってもよい ・競技中は保護メガネ・滑りにくい靴を着用する ・長袖長ズボンかつロボットに巻き込まれないことに留意した服装・髪型で参加する
② **チームリーダー**	・チームメンバーのうち1名をチームリーダーとする
③ **競技者**	・ロボットの操縦者を含むチームメンバー2名が競技を行う ・競技者以外がロボットの操縦や操縦に必要な指示を行ってはならない ・競技中は上空を含め操縦ゾーンから出てはならない ・他チーム競技者の操縦や指示を妨害してはならない
④ **ピットクルー**	・チームメンバーのうち競技者以外の最大3名 ・ロボットの搬入・搬出、セッティング、リトライ対応以外はフィールド外にて待機する ・他チーム競技者の操縦や指示を妨害してはならない
⑤ **引率**	・大会中、チームメンバーを引率する教職員1名 ・専攻科生を含め、学生による代理引率は不可とする

4.ルールの修正・追加、FAQ

■ ルールブックは、競技の円滑な進行やゲームバランス調整のため、変更することがある（大会30日前を最終とする）
■ ルールブックに変更があった場合、参加確定校へwebページで伝達する
■ ルールに対する質問の回答は、期間中に挙がったものをまとめてwebページにて行う

5. スケジュール・提出書類

5.1スケジュール

日 時	内 容	備 考
2026/10/初旬	ルールブックの公開	
2026/10/26(月) 12:00 ～ 2026/10/30(金) 17:00迄	参加申込	参加申し込みはwebページのフォームからのみ受け付けます。 https://robocon.disco.co.jp/robocon/ 1週間以内を目安に選考結果をご連絡いたします。
2026/12/上旬	支給品到着予定	参加校に以下備品が到着予定 キューブx5個、透明ビニルテープx1巻
2026/12/23(水) 17:00迄	アイディアシート提出〆切	5.2 - ①アイディアシートに記載
2026/12/26(土)・ 27(日)	オンライン選考会（30分程度）	ロボットや戦略について、アイディアシートの記載内容を元にプレゼンしていただきます。 1週間以内を目安に選考結果をご連絡いたします。
2027/3/13(金) 17:00迄	参加者登録名簿提出〆切	5.2 - ②参加者登録名簿に記載
2027/3/22(月・祝)	テストラン・大会	タイムスケジュールは参加校の構成によって決定 (参考)2026/3開催スケジュール 1日目 11:25 広島駅集合 2日目 16:00頃 広島駅解散
2027/3/23(火)	大会	
2027/3/31(水)	購入部品精算書提出〆切	5.2 - ③購入部品精算書に記載

5.2提出書類

提出書類は運営が定めるフォーマットに則り記入し、指定の方法にて提出する

① アイディアシート（Web）	・製作するロボットが、競技ルールから逸脱していないか確認する ・ロボットのデザインや機構の構造を詳細に記入する ・PowerPointで作成し、PDF形式で提出する ・アイディアシートが受理された後の大規模な変更は行わない ・アイディアの変更を希望する場合は、運営へ連絡する
② 参加者登録名簿（Web）	・チームメンバー、引率教員、その他の学生・教員のリスト
③ 購入部品精算書（Web+原本郵送・持参）	・本戦進出チームは税込み30万円を上限として、ロボットに使用した部品費用の精算が可能 ・運営が不適切と判断したものは精算の対象外とする ・後日、銀行振り込みにて対応する

上記以外にも書類や同意書の提出を求めることがある。

6.梱包

ロボットや部品は下記仕様で梱包し、持参あるいは輸送業者に委託する

① **サイズ**	・梱包サイズは縦1,100mmx横1,100mmx高さ1,800mm以内を目安とする ・1梱包の重さが20kg以上または梱包サイズが縦800mm×横500mmを超える場合は、ハンドパレットトラックの爪が挿入できる形状の「けた」を設ける（図6参照）
② **梱包方法**	・輸送、搬送の際に荷崩れしないように固定する ・部品の混入、紛失を防ぐため、全面を覆う ・持参の場合も会場内を運営が運搬するため、確実に梱包する
③ **表記**	・見やすい位置に「取り出し口」「高専名」「ディスコロボットコンテスト」の表記を行う
④ **送付方法**	・配送業者や受取期間について指定を設け、参加チームに連絡する
⑤ **送付先**	〒737-0161 広島県呉市郷原町4010-1　株式会社ディスコ　桑畑工場 ディスコロボットコンテスト　担当者宛

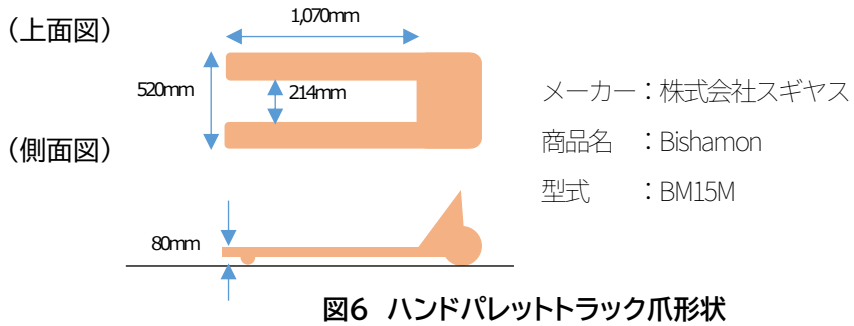


図6　ハンドパレットトラック爪形状

7.連絡先

ロボットコンテスト実行委員会

Web　　:https://robocon.disco.co.jp/robocon/