

ロボカップジュニア 2013 レスキューA・ルール

ロボカップジュニア レスキュー技術委員会(テクニカル・コミッティ) 2013

- Tiago Docilio Caldeira (Portugal), CHAIR, docilio@gmail.com
- Naomi Chikuma (Japan) mymama_8888@yahoo.co.jp
- Roberto Bonilla Gonzalez (Mexico) robertobonill@hotmail.com
- Greig Tardiani (Australia) gtardiani@tpg.com.au
- Fredrik Lofgren (Sweden) fredrik@eaproduktion.se
- Elizabeth Mabrey(USA) emabrey@stormingrobots.com

ルールの優先は、どの翻訳文章よりも原文にある

2012年のルールからの変更部分は赤色で記載する。

※日本語ルールの記述に変更はないが、英語の単語が変更となり赤色となっている箇所もある。

はじめに

課題は実際の災害現場(例えば雪崩など)で、ロボットによる救助が必要な危険な場所を想定している。

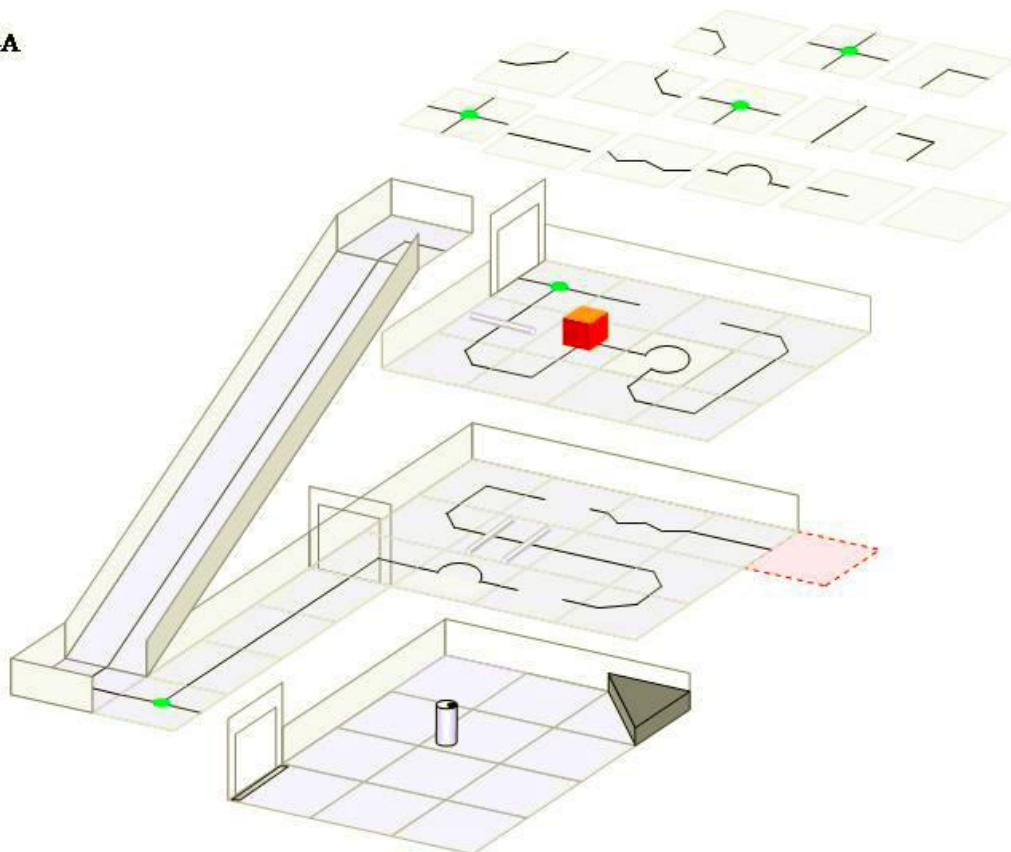
ロボットは手助けが不要な完全な自律式のもので課題をこなさなければならない。

これは、起伏の激しい地形(減速バンプ)で動けなくなったりせず、吹雪によって見えなくなった道(ギャップ)でも進んでいけることを意味する。また、ロボットは山(傾斜路)を登る能力を持つ必要がある。

最後に被災者(ジュースの缶)を発見し、人間に引き継ぐことが出来る安全な場所(避難場所)へ慎重に搬送しなければならない。

1. アリーナ

Rescue-A



1.1. 説明

1.1.1. アリーナはモジュールを組み合わせて作られる。各モジュールを建物内の1つの「部屋」とみなす。

部屋は(水平方向の場合は同じ高さになるように)並べて配置し、垂直方向の場合は積み重ねる。

同じ高さに配置した**部屋**は水平な通路で接続する。異なる高さに配置した**部屋**は傾斜した通路または傾斜路で接続する。傾斜勾配は 25° 以下とし、少なくとも高さ 10cm の壁がなければならない。

傾斜路エリアは傾斜路と上下の各部屋を繋ぐ踊り場で構成される。

(以降、傾斜路と記述された場合は傾斜路エリアを示す)

レスキューフィールドとなる建物の作り方(図面)は[ロボカップジュニア公式サイト](#)のレスキューールのページで参照できる。

1.2. サイズ

1.2.1. 各部屋の大きさは約 $120\text{cm} \times 90\text{cm}$ で、高さ 10cm 以上の壁が付いている。

1.2.2. 通路や傾斜路は高さ 10cm 以上の壁があり、幅は約 30cm とする。

1.2.3. 各部屋には1つか2つの出入口を設ける。交差するタイルを使用する場合、出入口から入って同じ出入口から抜けることもある。出入口のサイズは $25\text{cm} \times 25\text{cm}$ とする。

1.2.4. **アリーナ**の最初の部屋には入口があっても無くてもよい。また**アリーナ**の最後の部屋には出口は存在しない。

1.3. フロア

1.3.1. 各部屋のフロアは明るい色にする(白色または白色に近い色)。

フロアは滑らかに仕上げるか、または床仕上げ材(リノリウムやカーペットなど)を敷く。

モジュール間の接合部分は最大 3mm までの段差が許される。

1.3.2. **アリーナ**はフロアと同じように水平に設置される。

1.4. ライン

1.4.1. 各部屋のフロアはロボットが辿るための黒いラインが引かれた $30\text{cm} \times 30\text{cm}$ のタイルを敷く。

黒いラインの幅は $1 \sim 2\text{cm}$ で、標準的な電気(絶縁)テープや印刷された紙、もしくは他の素材でできたものをタイルに貼り付けて作成する。黒いラインは床に経路となるように引かれる。(上記図の格子線は参考であり、実際にはありません)

1.4.2. ラインは常に一番近い壁から 10cm 以上離して引かれる。

1.4.3. 黒いラインは各部屋の基準位置に設けられた出入口から入り、もう片方の出入口から出る。

黒いラインの直線部にギャップを設定する場合、各ギャップの前に 5cm 以上の直線を設ける。

ギャップの長さは最大 20cm であるが、ギャップが壁に沿って設けられた場合は最大 30cm とする。

1.4.4. 各ラウンド毎にタイルの置き方を変更するかもしれない。

1.4.5. タイルの性質上、アリーナ内に段差や隙間があるかもしれない。

これらは意図的ではなく、主催者は可能なかぎりそれらを最小にするようにつとめる。

1.5. 瓦礫と障害物

1.5.1. 瓦礫は、減速バンプ(直径 10mm のプラスチック製パイプまたは木製の丸い棒を白く塗ったもの)、または直径 3mm 未満の木製スティック(カクテルスティックやケバブの串棒)で構成される。

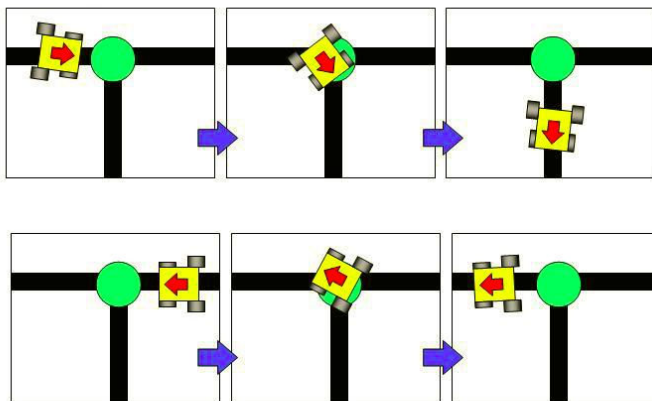
ロボットはこれらの瓦礫を乗り越えるか押しつけて通る。

1.5.2. 瓦礫は壁に貼り付けることもある。

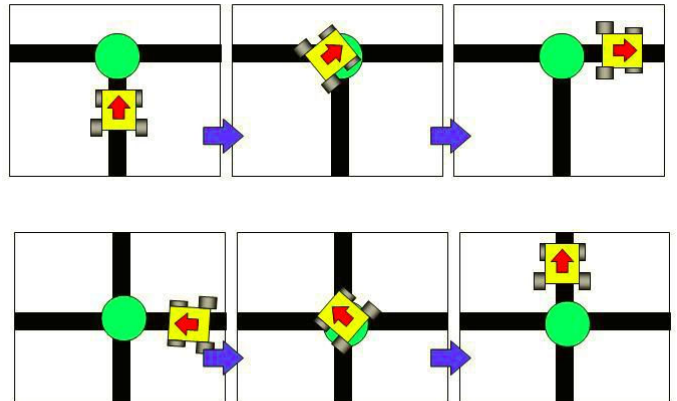
1.5.3. 障害物は煉瓦型の塊、ブロック、おもしろ、その他の大きく重いもので構成される。障害物を通路や傾斜路には置くことはない。障害物を、動かしたり倒したりしても、得点走行が終了するまでそのままとする。

1.6. 交差点

交差点



交差点



1.6.1. 交差点マークは緑色の半径約 2cm の円であり、交差するラインの上に配置される。これらは次に進む正しい経路を示す。

1.6.2. 交差点に右に曲がる経路がある場合、ロボットは右に曲がり、経路がない場合、直進することとする。

1.6.3. 交差点は最初の部屋には配置しない。

1.6.4. 交差点があるタイルのラインは直線で、つねに垂直に交わり、3 叉路もしくは 4 叉路となっている。

1.6.5. 交差点が使用された場合、ロボットが傾斜路を下ること強えられるかもしれない。

1.7. 避難部屋

1.7.1. 黒いラインは最後の部屋(避難部屋)の入口で終わりとする。ロボットは何らかの搜索手段を使って、被災者を見つけなければならない。

1.7.2. 避難部屋の入口には 25mm × 250mm サイズの反射する銀のテープが貼られる。

1.7.3. プライマリの避難場所は避難部屋の角の1つに設置される。避難場所は黒色で 30cm × 30cm の正方形を半分にした直角三角形とする。

1.7.4. セカンダリの避難場所は 30cm × 30cm の正方形を半分にした直角三角形で高さが 6cm とし、黒色に塗られる。

1.7.5. 避難部屋は入口のみとし、ロボットは被災者を避難場所に運び終わると「被災者救助成功」として任務完了となる。(3.4.13 参照)

1.8. 被災者

1.8.1. 被災者は**避難部屋**のフロア上のどこに置いてもよいが、最も近くの壁や減速バンプ、障害物から10cm以上離れた位置に置かなければならない。

1.8.2. 被災者は缶ジュースの缶で、約150gのおもりを入れる。使用する缶は各国で容易に入手可能で一般的な缶とする。(オーストラリア 375ml、アメリカ 12flオンス、ヨーロッパ 330ml など)

各チームは缶のサイズが多少変わっても、対応出来るように準備しておくこと。

1.8.3. 被災者はアルミホイルで表面を覆われる。

1.9. 環境状況

1.9.1. 各チームは会場の照明条件に合わせてロボットを調整できるように準備してくること。

1.9.2. レスキューアリーナのコースを進んでいくにつれて照明条件や磁気条件が変化することがある。

1.9.3. **アリーナは磁場の影響を受けることがある(床下の配線や磁気を帯びたものなどの影響)**

1.9.4. **チームはロボットが照明の影響を受けないように対策しなければならない。主催者や審判は照明の影響が少なくなるように務めるが、観客がカメラのフラッシュを焚くような予期せぬことが起こるかもしれない。**

2. ロボット

2.1. ロボットの制御

2.1.1. ロボットは自律制御型であること。(遠隔操作で、人間が操作したり、アリーナについての情報をロボットに伝えてはいけない)

2.1.2. ロボットは**チームのキャプテン**が手動でスタートさせること。

2.2. ロボットの構造・組立

2.2.1. チームメンバーが主体となり、ほぼすべてを独自に設計し組み立てている限り、市販のものであれハードウェア素材を組み立てたものであれ、どのようなロボット・キットやブロックを使用してもよい(下記 2.5 を参照)。

2.2.2. **市販のキットでレスキュー競技における主要な機能を持つもの、たとえば「ライトレースロボット」や「レスキューロボット」として販売されているものを使用すると失格となる。**

使用したキットに疑問がある場合、[ロボカップジュニア国際委員会のフォーラム](#)でレスキュー技術委員会に確認すること。

2.2.3. 参加者や観客の安全の為、ロボットからレーザーを発してはならない。

2.2.4. Bluetooth Class 2規格およびZigBee規格の無線はロボカップジュニアで唯一認められた通信規格であり、ロボカップの別リーグで使用される他の無線通信は使用してはならない。ロボット内に他の無線通信のモジュールが組み込まれている場合、取り外すか無効にしなければならない。

もしロボット内に他の無線通信装置が存在する場合、チームはそれが無効になっていることを証明しなければならない。要求に応じない場合、競技への参加資格を失うかもしれない。

2.2.5. **ライトレース用として、組立済みの状態で売られている多機能センサー(line-leader など)は使用してはならない。使用した多機能センサーに疑問がある場合、[ロボカップジュニア国際委員会のフォーラム](#)に問い合わせること**

2.3. チーム編成

2.3.1. ロボットは完全な自律型でなければならない。

2.3.2. 各チームはフィールド上にロボットを1台だけ配置することが出来る。

(このルールはスーパーチームの競技では変更され、2台以上のロボットを配置し、ロボットがお互いに協力して作業を遂行することとなる。)

2.4. 検査

2.4.1. 審判団は競技会開始前や競技中の別の時間に参加チームのロボットを検査し、ロボットが上記規定を満たしたものであることを確認する。

2.4.2. 競技会の最中にロボットに変更を加えた場合、チームはすみやかに審判団に再検査を申し出なければならない。

2.4.3. チームメンバー自身がロボットの組立とプログラミングを行なったことを証明するために、自分たちのロボットがどのように動くかを説明することを求められる。

2.4.4. チームメンバーは、ロボカップジュニア参加のために、どのような準備努力をしたかについての質問に答え、また、リサーチのためのアンケート調査やビデオ録画によるインタビューにも応じること。

2.5. 違反

2.5.1. 検査ルールに違反している場合は、そのロボットの違反箇所が修正されるまでそのロボットは競技に参加できない。

2.5.2. 但し、ロボットの修正は競技スケジュールを乱さないように行なわれるものとし、修正中であってもチームは試合時間に遅れてはならない。

2.5.3. (修正したにもかかわらず)ロボットが全ての規定を満たすことができない場合、そのロボットはその試合の参加資格を失う(但し、競技会への参加は可)。

2.5.4. 指導者の援助・助言が過剰な場合や、ロボットが実質的にチームメンバー独自の作品ではないと判断された場合、そのチームは競技会の参加資格を失う。

3. 競技

3.1. 試合前の調整

3.1.1. 参加チームは競技中、可能であればいつでも練習用アリーナで、調整、試験、チューニングを行なうことができる。

3.1.2. 主催者が認めた場合、競技用アリーナを使って調整を行ってもよい。

3.2. チームメンバー

3.2.1. チームはキャプテンを一人決定する。キャプテンだけが、規定のルールおよび審判の指示に従って、ロボットを動かすことができる。

3.2.2. 審判の指示があった場合に限って、キャプテンはロボットを動かすことができる。

3.2.3. レスキューアリーナの近くにいる他のチームメンバー(観衆も含まれる)は、審判が特に指示しない限り、ロボットが動いている間はアリーナから少なくとも 150cm 以上離れていなければならない。

3.2.4. 得点走行中は故意にアリーナに触れてはならない。

3.3. 競技の開始

3.3.1. チームの準備が出来ているか出来てないかにかかわらず、競技はスケジュールにあわせて開始される。開始時間は会場が目立つように掲示される。

3.3.2. 競技が開始されると、いかなる理由があってもロボットを競技エリアから出すことは許可されない。

3.3.3. 審判によって8分の競技時間が与えられる。この8分の間にロボットの調整およびコースを完走しなければならない。

3.3.4. センサーの値を読みとったり、センサーの値に合わせてプログラムの修正を行う事を調整と定義する。この時、アリーナや被災者の情報をロボットに入力することは認められない。

このような入力情報を使用した場合、そのラウンドは即時に失格となる。

3.3.5. チームはアリーナの多くの場所で上記のような調整を行うが、この時も時間の計測は続けられる。ロボットを調整する場合、電源を入れて実際に動かすことは許可されない。また、調整中は得点にはならない。

3.3.6. 準備が完了した場合、審判に準備が出来た事を報告する。

その後、審判に指示された最初の部屋のスタート地点(もしくはタイル)にロボットを置いて、得点走行を開始する。得点走行を開始するとその後に調整することは許可されない。

3.4. 得点

3.4.1. ロボットは部屋や通路、傾斜路、各種障害(ライン中のギャップ、減速バンプ、交差点、障害物)をこなすことで、得点が与えられる。

3.4.2. 人の手を借りる事なく、入口から入り、アリーナ内のラインをトレースし、ライン中のギャップ、交差点、減速バンプ、障害物をこなし、出口を抜けることができた場合、得点が与えられる。

3.4.3. アリーナ内でロボットがなんらかの失敗をし、再スタートが必要となった場合を「競技進行の停止」と定義する(3.5 参照)。競技進行の停止となり入口に戻された場合、その部屋での走行回数が増え、後述のように走行回数によって得点が変わる

3.4.4. 部屋を抜けた場合の得点

- 1回目の走行=60点
- 2回目の走行=40点
- 3回目の走行=20点
- 4回目以降の走行で抜けた場合、得点にはならない

3.4.5. 通路および傾斜路を抜けた場合の得点

- 1回目の走行=30点
- 2回目の走行=20点
- 3回目の走行=10点
- 4回目以降の走行で抜けた場合、得点にはならない

3.4.6. 交差点が使用された場合、経路は部屋、廊下、傾斜路を反対方向(ロボットがすでに通った場所を逆方向に)に進むことがある。この時、部屋、廊下、傾斜路の得点は新たに加算されることとする。

3.4.7. 部屋、廊下、傾斜路をクリア出来ない場合0点となるが、これも各進行方向毎に判断される。

3.4.8. ライン中のギャップを抜けた場合、ギャップ毎に10点の得点となる。

3.4.9. ライン上の障害物を抜けた場合、障害物毎に10点の得点となる。

3.4.10. タイル内の減速バンプを抜けた場合、タイル毎に5点の得点となる。

3.4.11. タイル内の交差点を抜けた場合、各進行方向毎に10点の得点となる。

3.4.12. ギャップ、障害物、減速バンプ、交差点の得点が加算されるのは、各進行方向毎に1度だけであり、同じものを複数回クリアしたからといってその都度加算されるわけではない。

3.4.13. 被災者救助成功: ロボットが被災者を救出すると得点となる。

被災者を救出したと判定される条件は、被災者を避難場所に運び(プライマリ: 完全に避難場所に入ること
セカンダリ: 避難場所で自立していること)、被災者が部屋に置かれたときと同じ上向きで避難場所に運ばれていること、ロボットが被災者に一部でも触れていないことである。(次項の図参照)

キャプテンは被災者の救出に失敗した場合、競技進行の停止もしくは競技終了を宣言することが出来る。

(3.5参照)

被災者を救出した場合の得点

- 1回目で救出=60点
- 2回目で救出=40点
- 3回目で救出=20点
- 4回目以降で救出した場合、得点にはならない

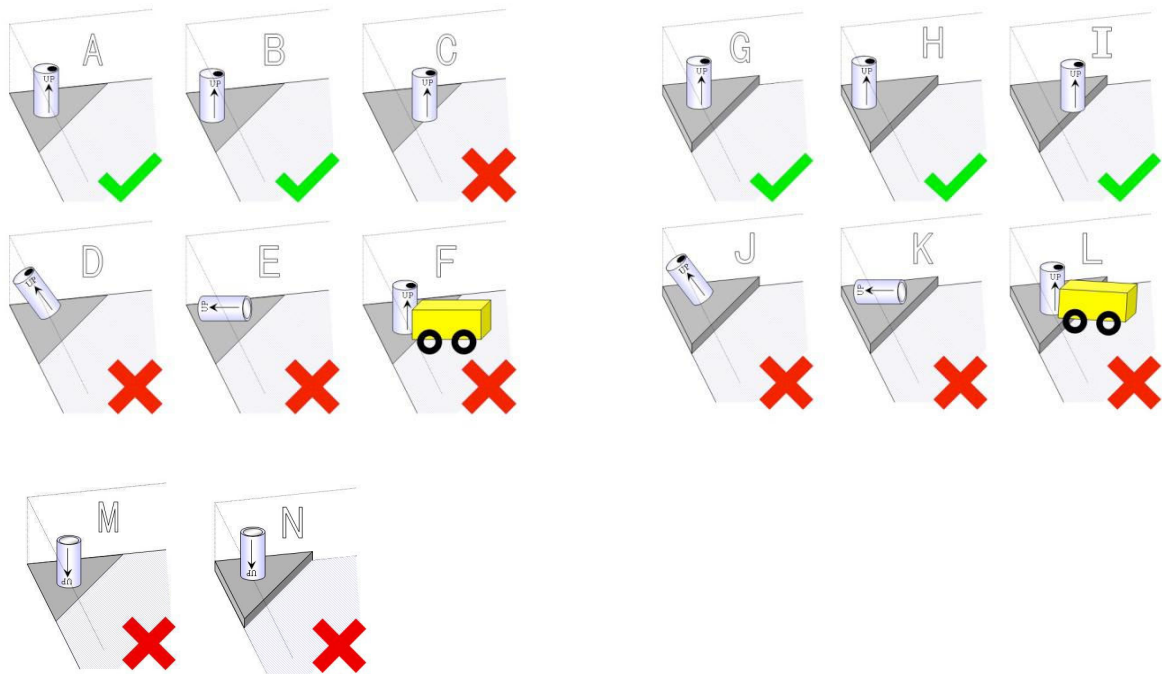
3.4.14. セカンダリのみ被災者を持ち上げることが出来ると(持ち上げて、被災者が床に接していないこと)20点加算される

3.4.15. 同点となった場合、そのロボットが被災者救出までの時間(調整時間も含む)で順位を決定する

3.4.16. ロボカップジュニア公式ホームページでスコアシートを参照できる。

レスキューA プライマリ - A,B,C,D,E,F,M

レスキューA セカンダリ - G,H,I,J,K,L,N



3.5. 競技進行の停止

3.5.1. ロボットは黒いラインをたどって進まなければならない。ラインをたどることに失敗した場合、競技進行の停止となる。

3.5.2. 競技進行の停止はロボットが同じ場所で立ち往生したり、黒いラインから逸れて次のタイルまでにラインを見つめることが出来なかった場合である。(次項の図参照)

3.5.3. 交差点タイルで次の進行方向に進むことが出来なかった場合、競技進行の停止となる。

3.5.4. チームのキャプテンはいつでも競技進行の停止を宣言出来る(例えばロボットが危険な状態の時)

3.5.5. 競技進行の停止となった場合、その部屋もしくは通路、傾斜路で再スタートとなる。

ロボットはひとつ前の部屋の最後のタイルに置かれ、再び部屋に入るところから始めることとなる。

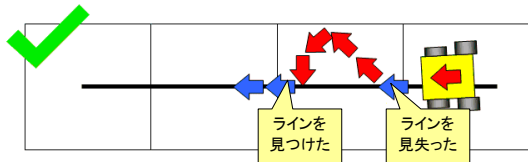
再スタート時、チームのキャプテンがロボットを再スタートさせる。この時、ロボットやプログラムの修正をせずに、再スタートさせること。

3.5.6. 同じ部屋で3回目の走行で競技進行の停止となった場合、チームキャプテンは、その部屋の出口にロボットを動かすか、まだ獲得していない障害物やライン中のギャップ、減速バンプの得点を得る為に、その部屋の入口にロボットを動かすことを選択してもよい。

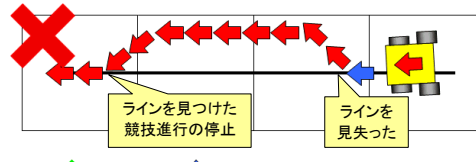
4回目以降の走行で部屋を抜けた場合、部屋を抜けたことによる得点は与えられない

3.5.7. チームはいつでもその試合を所定の時間より早く終わらせることができる。その場合、チームのキャプテンが競技を終えたいというチームの意向を審判に告げなければならない。チームには、その時点までに獲得した全ての点数が与えられる。

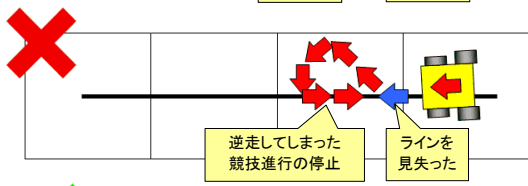
競技終了となった後、ロボットを持ち上げても競技進行の停止とはならない。



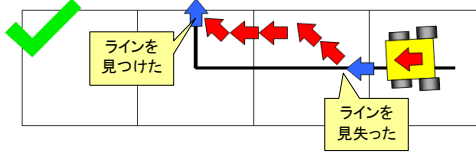
ロボットがラインを見失ったが
同じタイル内でラインを見つけた



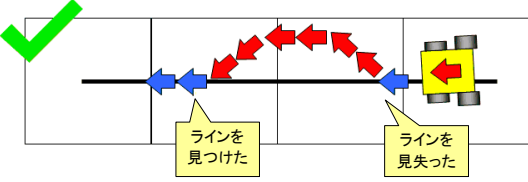
ロボットがラインを見失ったが
次の次のタイルでラインを見つけた
これは**競技進行の停止**



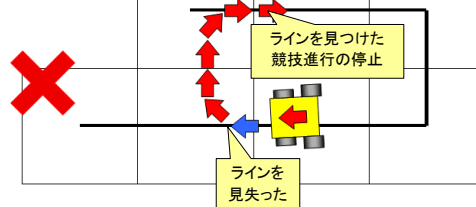
ロボットがラインを見失い
ラインを見つけたが逆走して
しまった
これは**競技進行の停止**で
入口に戻す



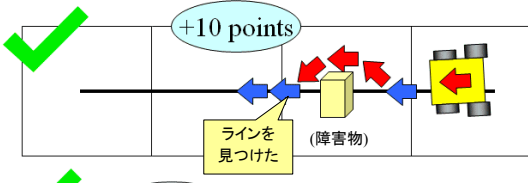
ロボットがラインを見失ったが
次のタイルでラインを見つけた



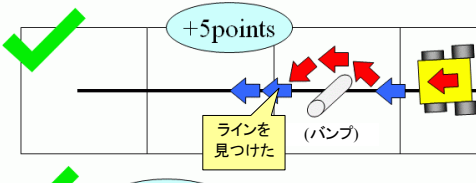
ロボットがラインを見失ったが
次のタイルでラインを見つけた



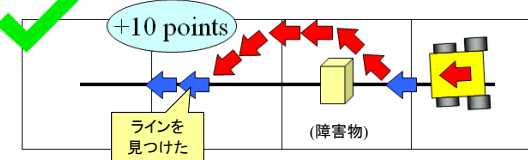
ロボットがラインを見失ったが
一度通過したタイルでラインを
見つけた
これは**競技進行の停止**



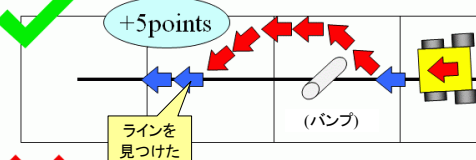
ロボットが障害物を回避し
同じタイル内でラインを見つけた



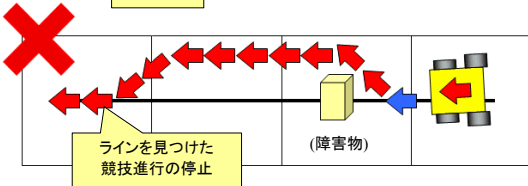
ロボットが減速バンプにさしか
かり、減速バンプをクリアして
ラインを見つけた



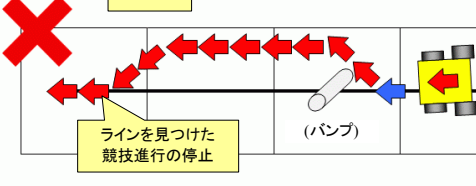
ロボットが障害物を回避し
次のタイルでラインを見つけた



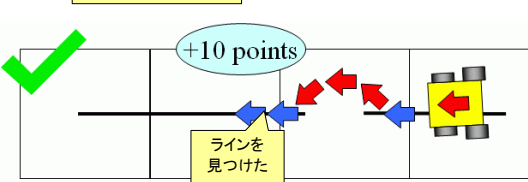
ロボットが減速バンプにさしか
かり、減速バンプをクリアした
後、ラインを見失ったが
次のタイルでラインを見つけた



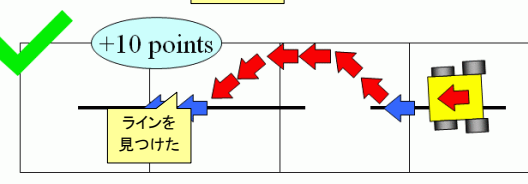
ロボットが障害物を回避し
次の次のタイルでラインを見つ
けた
これは**競技進行の停止**で入口
に戻す



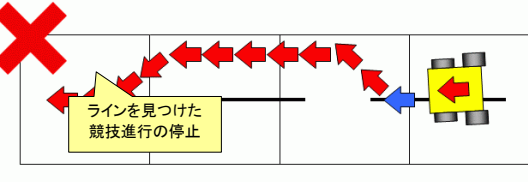
ロボットが減速バンプにさしか
かり、減速バンプをクリアした
後、ラインを見失ったが
次の次のタイルでラインを見つ
けた
これは**競技進行の停止**で入口に
戻す



ロボットがギャップにさしかかり
同じタイル内でラインを見つけた



ロボットがギャップにさしかかり
次のタイルでラインを見つけた



ロボットがギャップにさしかかり
次の次のタイルでラインを見つ
けた
これは**競技進行の停止**で入口に
戻す

3.6. 被災者を置く場所

3.6.1. 避難部屋に被災者を置く場所を6箇所設定される。置き場所は各 30cm × 30cm のサイズで競技を行う日に決定される。

3.6.2. 被災者を置く場所が決定されても、フィールドにはマーキング等はおこなわれない。

また、被災者を置く場所は壁から 100mm 以上離れていることとする。

3.6.3. 各ラウンドで被災者は1人だけである。

3.6.4. ロボットが得点走行でアリーナに入ったところで審判は一般的な 6 面のサイコロを振る。サイコロの出た目に合わせて、被災者を置く場所を決定し、その被災者を置く場所の 30cm × 30cm の中に無造作に被災者を置くこととする。

3.6.5. ロボットが被災者を見つけて、被災者を動かした後、再スタートとなった場合、被災者は動かしたまま再スタートする。同様に被災者を動かして倒してしまった後、再スタートとなった場合、被災者は倒されたまま再スタートする。

3.6.6. ロボットが被災者に触れた状態でチームのキャプテンが競技進行の停止を宣言した場合、審判は再度サイコロを振り、被災者を置く場所を変更する。

3.7. 避難場所を置く場所

3.7.1. 避難場所は避難部屋の出入口でないコーナーに置かれる。

3.7.2. ロボットが得点走行でアリーナに入ったところで審判は一般的な 6 面のサイコロを振る。サイコロの出た目に合わせて、避難場所を置く。

3.7.3. 各部屋で競技進行の停止となった後、審判は再度サイコロを振り避難場所を置く場所を変更する。

3.7.4. RCJ の運営委員は避難場所を、気をつけて配置するが、ずれることもありえることを考慮すること。

3.8. 競技終了

3.8.1. 競技の終了は、競技時間が終了した場合、チームのキャプテンが競技終了を宣言した場合、および被災者の救出に成功した場合である。

4. 問題が発生した場合の対処

4.1. 審判

4.1.1. 試合中は審判の判定が最終判定となる。

4.2. ルールの説明

4.2.1. ルール解釈についての説明は、ロボカップジュニア国際レスキュー技術委員会(テクニカル・コミッティ)が行う。

4.3. 特別措置

4.3.1. チームのロボットに予想外の問題が発生した場合やロボットの能力が予想外であった場合などの特殊な状況に対応するため、競技中、合意によって規定ルールを特別に**適応**することがある。但し、こうした変更は競技参加者の過半数の合意が得られた場合に限る。

4.3.2. チームのキャプテンやメンターがチームミーティングの時にルールについての問題点や変更点について意見がなければ、それについて了承されたとみなされる。

5. 文書による発表

5.1. レポート

5.1.1. 各チームは自分たちのロボットの設計、組み立て、プログラムについて記した電子媒体のプレゼンテーション資料(パワーポイント、PDF、または Flash フォーマットのファイル)とポスター(約 A3 サイズ)を持ってこなければならない。

5.1.2. プレゼンテーションとポスターはインタビュースケジュールの時に審判に示した後、他のチームメンバーおよび一般の観客に見せることとする。

5.1.3. プレゼンテーションはチームについての情報、およびロボカップジュニア参加のためにチームがどのような準備をしてきたかを伝えるものでなければならない。プレゼンテーションには、下記のような項目を含めるとよい。

- ・チーム名
- ・参加部門 (プライマリまたはセカンダリ)
- ・チームの各メンバーの氏名と(できれば)チームメンバー全員を撮った 1 枚の写真
- ・チームがどの国のどの地域から来たのかを示す情報
- ・チームが所属する学校名と地区名
- ・ロボットが出来上がるまでの過程を示す写真
- ・回路図、機械設計図、コードの一部(プログラム)などロボットに関する情報
- ・チームのロボットの興味深い機能あるいは特異な機能
- ・チームがロボット工学で実現したいと思っていること

5.1.4. ガイドラインはロボカップジュニア国際委員会のフォーラムで提示予定。

5.1.5. 審判はプレゼンテーションを審査し、その内容についてチームメンバーと話し合う。

5.1.6. 競技参加者は、プレゼンテーションとポスターの電子媒体を提出しなければならない。

5.1.7. 優れたプレゼンテーションを行ったチームには賞が与えられる。

5.2. 共有

5.2.1. 各チームは互いに他チームのプレゼンテーションやポスターを見学することが望ましい。

6. 行動規範

6.1. フェアプレイ

- 6.1.1. レスキューアリーナに故意に損傷を与えたり、繰り返し損傷を与えるロボットは失格とする。
- 6.1.2. 故意にロボットを妨害したり、レスキューアリーナに損傷を与えるチームメンバーは失格とする。
- 6.1.3. すべてのチームがフェアプレイを目指して競技に参加することを期待する。

6.2. 競技場での態度

- 6.2.1. 競技会場では常に落ち着いた行動や態度を取ること。
- 6.2.2. 参加者は他リーグや他チームのメンバーから特に要請や招きがない限り、彼らのセットアップエリアに立ち入ってはならない。
- 6.2.3. 態度や行動に問題がある参加者は会場建物からの退去を要求されることがあり、また、競技会参加資格を失うことがある。
- 6.2.4. 上記の規則は審判、大会役員、大会実行委員、現地の法執行当局の判断で執行される。

6.3. 指導者(メンター)

- 6.3.1. 指導者(教師、父兄、保護者、**通訳**、その他大人チームのメンバー)はチームの作業エリアに入ってはならない。
- 6.3.2. チームの作業エリア周辺に十分な席を設けて、指導者が監督の立場で留まることができるようにする。
- 6.3.3. 指導者はロボットの修理をしてはならない。またチームロボットのプログラミングに関わってはならない。**
- 6.3.4. 指導者がロボットや審判の判定に干渉した場合、それが初めてである場合は警告が発せられる。そうした干渉が再び行なわれた場合、そのチームは失格になることがある。

6.4. 情報の共有

- 6.4.1. ロボカップ大会では競技に関連する技術開発やカリキュラム開発についての情報を競技終了後、他の参加者と共有することが共通の理解となっている。
- 6.4.2. 開発された技術やカリキュラムを大会終了後にロボカップジュニアのウェブサイトで公開することもある。
- 6.4.3. こうした情報の共有は、「教育的なイニシアチブとなる」というロボカップジュニアの基本理念を押し進めるものである。

6.5. 精神

- 6.5.1. すべての参加者は(チームメンバーも指導者も)、ロボカップジュニアの基本理念を尊重するものとする。
- 6.5.2. 審判および大会役員は大会の精神に則って行動する。
- 6.5.3. 大切なのは「勝ち負け」ではなく、ロボカップジュニアの活動や経験を通して「どれだけ多くのことを学ぶか」である。