

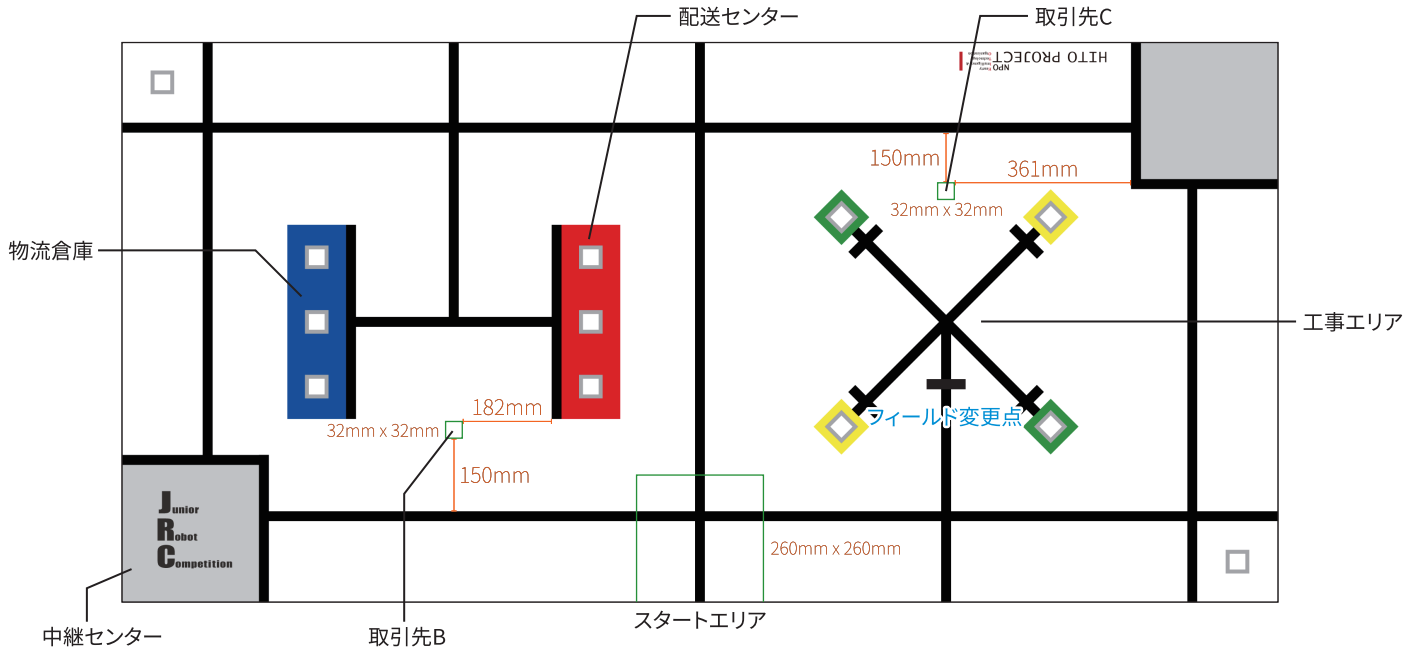
# Junior Robot Competition 2026 Winter

## レゴロボクラス Delivery Automation (配送自動化)

### 1. ゲームフィールド

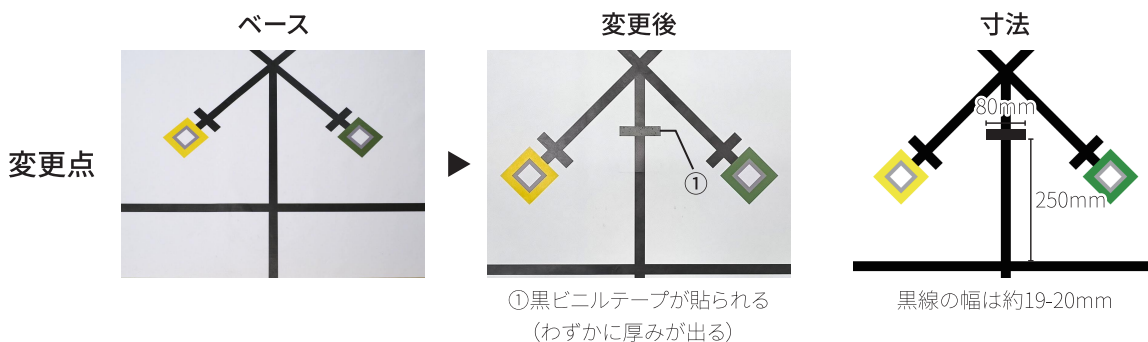
※図上の緑線は実際は黒鉛筆で薄く描かれる(カラーセンサが反応しないように)

※図上のオレンジ線は位置やサイズを示すものであり実際は描かれない



### 2. ゲームフィールドの変更点

※JRCのベースフィールドから今大会用に変更した点を記す



# Junior Robot Competition 2026 Winter

## レゴロボクラス Delivery Automation ( 配送自動化 )

### 3. ゲームオブジェクト

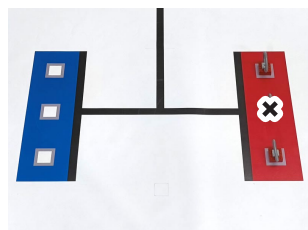
※オブジェクトが損傷した場合はポイントにならない

#### ボックス x 2

設置場所 : 配送センター



設置方法



配送センターの灰枠内に輪がコースの短辺に平行になるように配置される

#### 商品B x 1

設置場所 : 取引先B



設置方法



取引先Aの線内に輪がコースの長辺に平行になるように配置される

#### 商品C x 1

設置場所 : 取引先C



設置方法



取引先Cの線内に輪がコースの長辺に平行になるように配置される

# Junior Robot Competition 2026 Winter

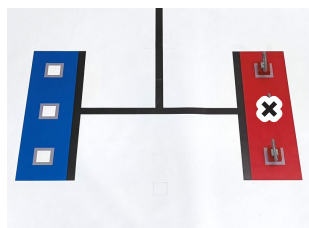
## レゴロボクラス Delivery Automation (配送自動化)

### 4. ミッション

※「完全に」とは接地面がすべて入っていることとする

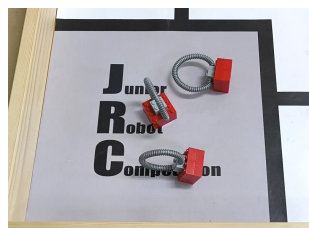
#### ミッション① ボックスの配送

開始前



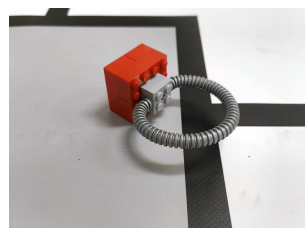
配送センターに配達待ちの  
ボックスがある

クリア後の状態(例)



ボックスを中継センターに運ぶ  
(周囲の黒線は範囲外)

OK(例)



輪が浮いて黒線に触れていない  
(オブジェクトの向きは問わない)

#### ミッション② 商品の引き取り

開始前



取引先B, Cにそれぞれ受取待ちの商品B, Cがある

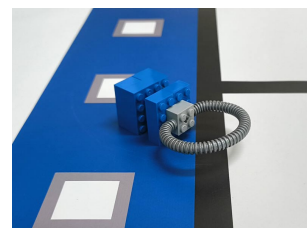


クリア後の状態(例)



商品を物流倉庫に運ぶ  
(周囲の黒線は範囲外)

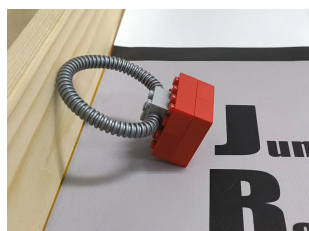
OK(例)



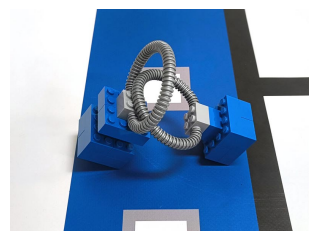
輪が浮いて黒線に触れていない  
(オブジェクトの向きは問わない)

#### ミッション共通のOK・NG

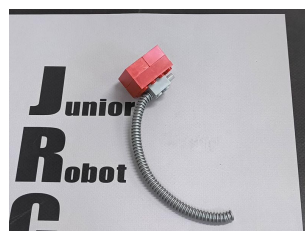
OK(例)



フィールドのカベや同じ移動対象のオブジェクトに  
触れていたりよりかかっている場合でも  
接地面が対象エリアにすべて入っていればOK  
(個別のミッション説明で明記されている場合を除く)



NG(例)



オブジェクトが損傷した場合は  
ポイントにならない

# Junior Robot Competition 2026 Winter

## レゴロボクラス Delivery Automation ( 配送自動化 )

### 5. 得点表

※得点は競技終了時点の状態でも可否を判断し、集計する

	項目	得点	最大	ミッション別最大
①	ボックスが初期位置の灰枠内から完全に出る	各5	10	40
	ボックスが中継センター内に完全にある	各15	30	
②	商品 (B, C) が初期位置の線内から完全に出る	各5	10	40
	商品 (B, C) が物流倉庫内に完全にある	各15	30	
	合計		80	