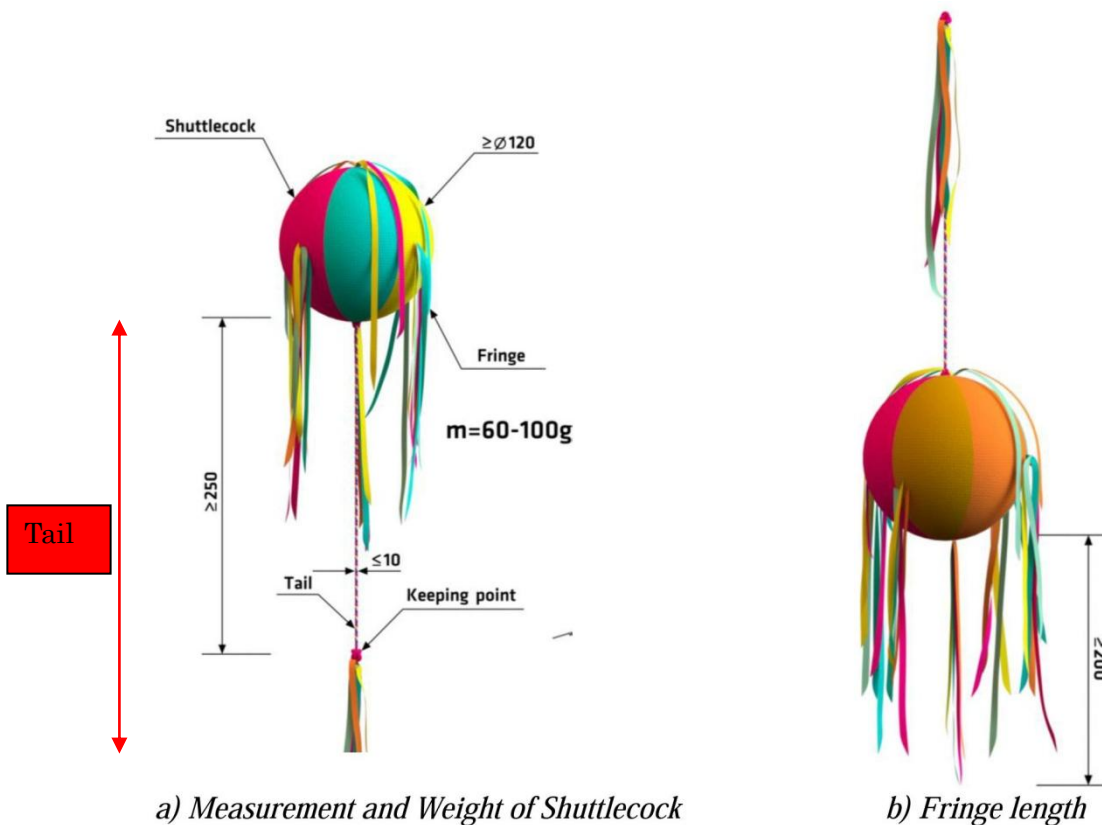


3. シャトルコック

3.1. 材料

- 1) 素材：柔らかい素材（天然繊維、合成繊維いずれも可）
- 2) 重量：シャトルコック本体、テール、フリンジ込みで60–100g
- 3) 形状：球形、もしくは限りなく球体に近い形で、シャトルコックをどの角度から図っても、直径120mm以上であること。（図面3.1.a）
- 4) テール：様々な色を使う。最大厚みは10mm。シャトルコックを投げるときスローイングロボットは、テールのキーピングポイントか（シャトルコックからの距離は25cm）、もしくはそれより先を持つ。必ずしもテールの先端が紐状に分かれている必要はない。
- 5) フリンジ：様々な色を使う。最低でも5本のフリンジをシャトルコックの様々な場所に取り付ける。フリンジの長さはシャトルコック下部から最低200mm。（図面3.1.b）



図面

a) シャトルコックの重量と寸法

b) フリンジの長さ

3.2 . シャトルの直径の計測方法

120mm 幅の U ルーラーを使って全ての方向からシャトルロックが規定サイズを満たしていることを確かめる。(図面 3.2).

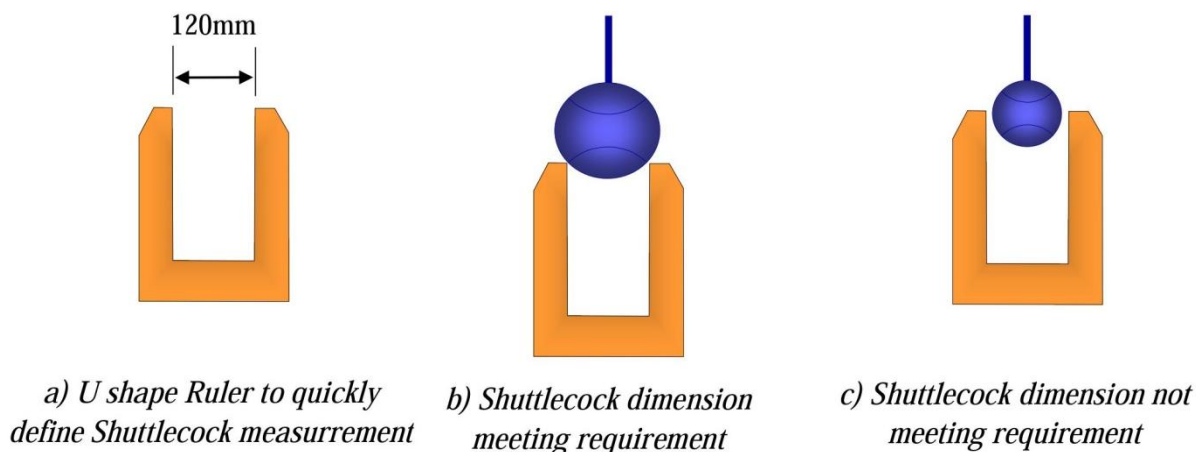


Figure 3.2. Checking Shuttlecock dimension

- a) Uの形をしたルーラーで直径を計る。
- b) シャトルは規定どおり作られている。
- c) シャトルは規定どおり作られていない。

3.3 . シャトルロックのラック (参考)

ローディングエリアに直接置くほか、チームはラックを使ってシャトルロックを配置することができる。(図面 3.3)

ラックの最大寸法は、2m 長さ × 1m 幅 × 1m 高さとする。

使用するとき、ラックはローディングエリア内に収まり、高さは1m以内に収まるものとする。また、2台のロボットとラックの総重量は50キロを超えてはいけない。

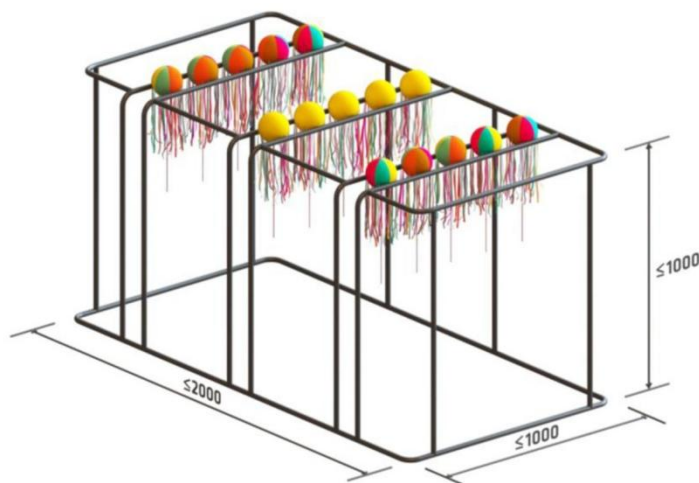


Figure 3.3. Shuttlecock Rack (for reference)