

日本語版 RoboCup2015 サッカー小型リーグルール

本和訳は電気通信大学ロボカップサッカーチーム fWing207・鮫島さん作成の 2013 年度版を流用させて頂きました。使用に際し、ご快諾を頂きましたことを深く感謝申し上げます

2016 年 6 月 7 日最終校正

目次

第 1 条 試合環境	4
1.1 フィールドの大きさ.....	4
1.2 フィールドの表面.....	4
1.3 フィールドのマーキング.....	4
1.4 ディフェンスエリア.....	4
1.5 ペナルティマーク.....	4
1.6 ゴール.....	4
1.7 マウントバー.....	5
1.8 共有 VISION システム.....	5
SMALL SIZE LEAGUE TECHNICAL COMMITTEE の決定.....	5
第 2 条 ボール	5
2.1 品質と規格.....	5
2.2 欠陥が生じたボールの交換.....	5
第 3 条 ロボットの台数	6
3.1 ロボット.....	6
3.1.1 ロボットの交換.....	6
3.1.2 交代の進め方.....	6
3.1.3 ゴールキーパーの入れ替え.....	6
SMALL SIZE LEAGUE TECHNICAL COMMITTEE の決定.....	6
第 4 条 ロボットの装備について	6
4.1 安全.....	6
4.2 形状.....	6
4.3 移動.....	7
4.4 無線通信.....	7
4.5 チームカラー.....	7
4.6 スタンダードパターン.....	7
4.7 自律性.....	8
4.8 ドリブル.....	8
4.9 違反/罰則.....	8
4.10 プレイの再開.....	9
SMALL SIZE LEAGUE TECHNICAL COMMITTEE の決定.....	9
決定 1.....	9
決定 2.....	9
決定 3.....	9
決定 4.....	9
決定 6.....	9
決定 7.....	9
第 5 条 審判	9
5.1 審判の権限.....	9
5.2 職権と任務.....	9
5.3 主審の決定.....	10
5.4 審判の合図機器.....	10
5.5 審判からの合図.....	10
SMALL SIZE LEAGUE TECHNICAL COMMITTEE の決定.....	10
決定 1.....	10

決定2	11
決定3	11
決定4	11
決定5	11
第6条 副審	11
6.1 任務	11
6.2 補助	11
SMALL SIZE LEAGUE TECHNICAL COMMITTEE の決定	12
決定1	12
第7条 試合時間	12
7.1 プレイ時間	12
7.2 ハーフタイムのインターバル	12
7.3 タイムアウト	12
7.4 空費された時間の追加 5	12
7.5 延長戦	12
7.6 試合放棄	12
SMALL SIZE LEAGUE TECHNICAL COMMITTEE の決定	12
決定1	12
決定2	12
第8条 プレイの開始と再開	12
8.1 試合準備	12
8.2 キックオフの定義	13
8.3 進め方	13
8.4 違反と罰則	13
8.5 ボール配置(PLACED BALL)の定義 7	13
8.6 進め方	13
8.7 反則/処罰	13
8.8 ボール配置の特殊な状況について	13
第9条 ボールインプレイおよびボールアウトオブプレイ	14
9.1 ボールアウトオブプレイ	14
9.2 ボールインプレイ	14
9.3 反則/処罰	14
SMALL SIZE LEAGUE TECHNICAL COMMITTEE の決定	14
決定1	14
決定2	14
第10条 得点の方法	14
10.1 得点	14
10.2 勝利チーム	15
10.3 競技会規定	15
第11条 オフサイド	15
第12条 ファウルと不正行為	15
12.1 直接フリーキック 9	15
12.2 ペナルティキック	15
12.3 間接フリーキック 10	15
12.4 懲戒の罰則	16
12.4.1 警告となる反則	16
12.4.2 退場となる反則	16
SMALL SIZE LEAGUE TECHNICAL COMMITTEE の決定	16
決定1	16

決定2	16
決定3	16
決定4	16
決定5	17
決定6	17
決定7	17
決定8	17
決定9	17
決定10	17
第13条 フリーキック	18
13.1 フリーキックの種類	18
13.2 直接フリーキック	18
13.3 間接フリーキック	18
13.3.1 ボールがゴールに入る	18
13.4 フリーキックの位置	18
13.5 違反と罰則	18
第14条 ペナルティキック	18
14.1 ボールとロボットの位置	18
14.2 審判	19
14.3 進め方	19
14.4 違反と罰則	19
第15条 スローイン	20
15.1 進め方	20
15.2 違反と罰則	20
第16条 ゴールキック	20
16.1 進め方	20
16.2 違反と罰則	20
第17条 コーナーキック	20
17.1 進め方	21
17.2 違反と罰則	21
付録A - 大会規則	21
A.1 延長戦	21
A.1.1 延長戦の試合時間	21
A.1.2 延長戦のハーフタイムインターバル	21
A.1.2 タイムアウト	21
A.2 フリーキック	21
A.2.1 準備	21
A.2.2 手順	21
A.3 試合放棄	21
A.4 10点先取による試合の早期終了	22
A.5 総当たり戦の順位付け	22
A.5.1 タイブ레이크	22

第1条 試合環境

1.1 フィールドの大きさ

競技フィールドは $9000\text{mm} \times 6000\text{mm}$ の長方形であり、大きさには境界線も含まれる。フィールドの寸法は現地で $\pm 10\%$ まで変わってもよい。フィールド、ゴールおよび特別なフィールドエリアの詳細については図1に示されている。

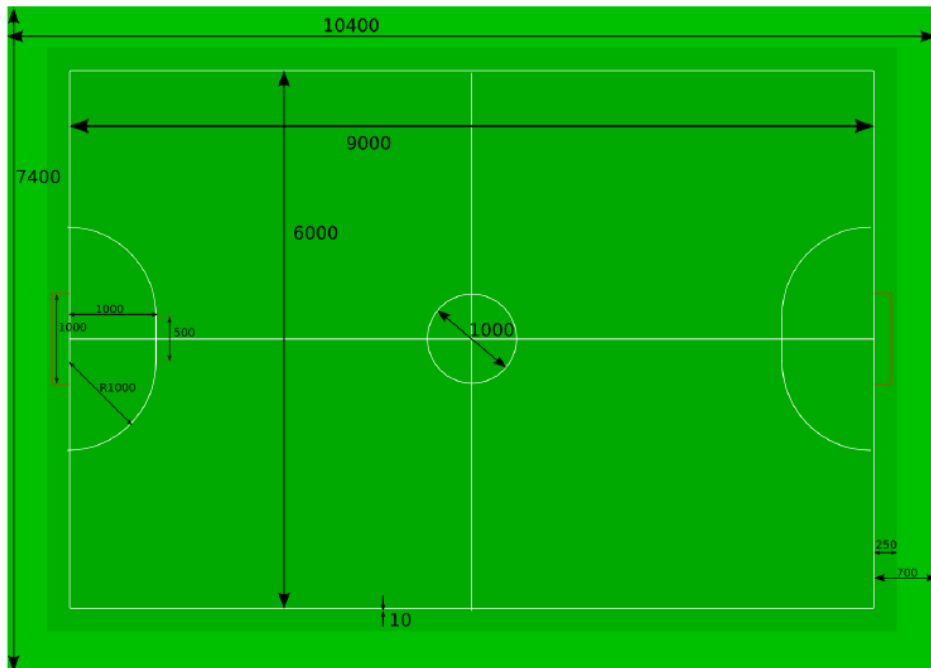


Figure 1: The field dimensions

図1：フィールドの大きさ

1.2 フィールドの表面

競技フィールドはフェルトマットかカーペットでつくる。カーペットを敷く床は平らで硬い。フィールドはすべての境界線から 700mm まで続いている。フィールドのさらに 450mm 外側はレフェリーが通行するためエリアである(5条を参照)。フィールドの外周には高さ 100mm のフェンスがあり、ロボットやボールがフィールド外に出ることを防ぐ。

1.3 フィールドのマーキング

競技フィールドにはラインが引いてある。エリアの境界を示すラインはエリアの一部である。長辺はタッチラインと呼ばれ、短辺はゴールラインと呼ばれる。すべてのラインは太さ 10mm で白色に塗装される。

競技フィールドは、ハーフウェーラインで半分に分割される。

ハーフウェーラインの中央にセンターマークをしるす。これを中心に半径 1000mm のサークルを描く

1.4 ディフェンスエリア

両端のディフェンスエリアは次のように定義される「図1のように、半径 800mm の扇形が競技フィールドに書かれる。これらの扇形はゴールラインに平行な直線でつながっている。

この扇形と直線で囲まれた領域がディフェンスエリアである。

1.5 ペナルティマーク

それぞれのディフェンスエリアにあるペナルティマークはゴールポストの中間点から 750mm 離れた地点にある。ペナルティマークは直径 10mm の円で白色に塗装してある。

1.6 ゴール

ゴールはそれぞれのゴールラインの中央に配置される。

ゴールは幅 160mm 、厚さ 20mm の2枚のサイドウォールと1枚のバックウォールで構成されている。ゴールの内側はボールの衝撃を吸収し、発泡材などで覆い、速度を低下させる¹⁾。ゴールの壁と角の上面は白色で塗装される。

¹⁾ 世界大会では緩衝材はついていない。国内でもない方がシュートしたかどうか判定しやすい

ゴール上面にはゴールラインと平行に鉄の丸棒でできたクロスバーがついている。丸棒は直径 10mm 以下でボールがぶつかっても問題ない強度がある太さとする。バーの下部はフィールド表面から 155mm の位置にある。バーは黒くしてビジョンシステムへの影響を最小限に抑える。ゴール上面は上からボールが入らないようにネットで覆われていて、クロスバーはゴール壁面にしっかりと固定されている。サイドウォールの間の距離は 1000mm で奥行は 180mm で高さは 150mm である。ゴールの内側の床材はほかの競技フィールドと同じである。ゴールはフィールドにしっかりと固定されている

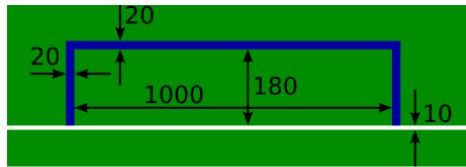


Figure 2: The Goal in detail

図 2 : ゴールの詳細図

1.7 マウントバー

機器を取り付けるためのマウントバーはフィールド表面から高さ 4m の位置にある。バーはゴールとゴールの中心にあり、機器を取り付けた重量や外力で大きく揺れたり、ねじれないようにする。

1.8 共有 vision システム

フィールドには共有の vision サーバーとカメラがある。この共有 vision システムは「SSL-Vision」と呼ばれ、定められたパケットフォーマットにしたがって Ethernet によって各チームに情報を送信する。チームのシステムは共有 vision システムが出力する情報にノイズや遅延があっても動作する必要がある。共有 vision システム以外にチーム独自のカメラやセンサーは、競技主催者の許可がない限り使用してはいけない。

各フィールドの vision システムは 1 人以上の vision experts によって運営される。vision experts の選定は競技主催者によって発表される。付録 B で vision experts の職務を説明する。

Small Size League Technical Committee の決定

1. ローカルコミッティは、500lx 以上の明るく、均一な拡散光の環境を与えるよう努力すべきである。ただし、それらの条件を満たすための特別な光源装置は必要としない。明るさは、フィールド表面全体が均一となることは保証も期待もされない。したがって、チームは周りの光が変化したときうまく対処することが求められる。主催者はできるだけ早く競技者に光源の手配の詳細を報告するであろう。
2. どんな広告・宣伝も、現実か仮想かに関わらず、フィールドやフィールドの装置（ゴールネットやそれらに近い領域を含む）上では許されない。両チームがフィールド内に入ってからハーフタイムで出ていくまでの時間そして、両チームが再び入ってから試合の終わりまでの時間において。特にどんな種類の宣伝材料もゴールや壁の内側に表示してはいけない。外部装置(カメラ、マイクなど)もそれらに取り付けてはいけない。
3. (フィールド) 表面の特定の色や模様は指定されない。競技場所ごとによってよい(実際のサッカーフィールドが変わるように)。カーペットの下部は水平で堅いだろう。承認された表面の例は: セメント, リノリウム材, 堅木張床, ベニヤ材, 卓球台, パーティクルボード (削片板) がある。カーペットが敷かれた, あるいはクッション性の表面は許されない。表面が平らになることを保証するためのいろいろな努力がなされるだろう。しかしながら, 表面のわずかな湾曲に対してうまく対処する設計を行うことは各チームの義務である。

第 2 条 ボール

2.1 品質と規格

ボールは以下のような特徴をもつ普通のオレンジ色のゴルフボールである。

- 球形
- オレンジ色であること
- 重さが約 46[g]であること
- 直径が約 43[mm]であること

2.2 欠陥が生じたボールの交換

試合の途中でボールに破損する, または欠損が生じた場合,

- 試合は停止される
- ボールが破損した位置に新しいボールを置いて試合を再開する。

キックオフ、ゴールキック、コーナーキック、フリーキック、ペナルティキック、スローインの途中でボールが破損した場合

- 状況に応じて試合を再開する。

試合中、ボールは主審の承認を得ずに交換できない。

第3条 ロボットの台数

3.1 ロボット

試合は2つのチームで行われる。ロボットはゴールキーパーさえいれば台数を満たしていなくてもよい。試合中に審判がロボットを識別するために、各ロボットには番号が与えられていなければならない。ゴールキーパーは試合が始まる前に指定されていなければならない。両チームに少なくとも1台のロボットがない限り、試合は開始されない。

3.1.1 ロボットの交換

ロボットを交換する場合、ロボットの交換回数の制限は行わない

3.1.2 交代の進め方

ロボットを交換する場合以下の条件を守らなければならない

- 試合中に故障が生じたときのみに行われる
- 交換を行うことについて事前に審判に通知する
- 交換によって退くロボットがフィールド外に出た後に、交換したロボットが競技フィールド内に入る
- 交換したロボットは競技フィールドのハーフウェーラインのところから入る

3.1.3 ゴールキーパーの入れ替え

すべてのロボットは以下の条件でゴールキーパーと入れ替わることができる。

- 審判にどのロボットを新しくゴールキーパーとして交換するのかあらかじめ通知すること
- 試合の停止中に入れ替える
- 審判は有線で新しいゴールキーパーロボットの番号を両チームに送る

Small Size League Technical Committee の決定

1. 各チームは、ロボットを置いたり、交換したりするための、指定されたロボットハンドラを決めておかななければならない。他のどのチームメンバーもフィールドを直接囲む領域上には侵入できない。ハンドラによるロボットの移動は許されない。

第4条 ロボットの装備について

4.1 安全

ロボットは自分自身、人間、他のロボットに対して危険な装備をしていてはならない。

4.2 形状

ロボットは、直径 180mm、高さ 150mm 以下の大きさでなければならない。さらに、ロボットの上面はスタンダードパターンが貼り付けられなければならない。

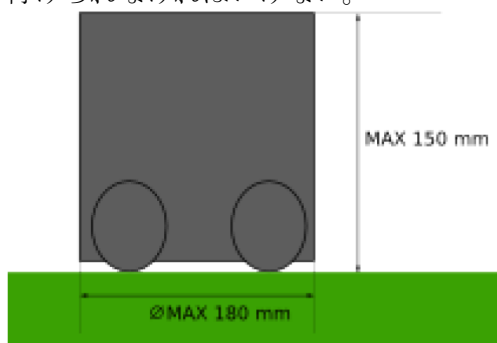


Figure 3: The maximum robot dimensions

図3：ロボットの大きさ

4.3 移動

ロボットの車輪、競技フィールドに接触する部分は、競技フィールドを傷つけない材料でなければならない。

4.4 無線通信

ロボットは、フィールド外にあるコンピュータから無線通信で操作することができる。

4.5 チームカラー

試合の前に、各々のチームに青もしくは黄色が割り当てられる。すべてのチームは青、黄色どちらにも対応できるようにしなければならない。割り当てられたチームカラーは、センターマーカーのカラーとして使用する。マーカーの細部のレイアウトは4.6節に記述している。

4.6 スタンダードパターン

すべての参加チームは、共有の vision システムによる操作の条件に従わなければならない。（第1条参照）

特に、チームは標準化されたカラーとパターンをロボットの頭部にセットする必要がある。

すべてのロボットは共有 vision システムに対応するため、上部を平らにし、十分なスペースを持たなければならない。

ロボットの上部の色は黒もしくはダークグレーで、照り返しがないようにしなければならない。

SSL-vision スタンダードパターンは図4に示されるように、半径 85mm、前部の平らな面から 55mm の位置を中心として設置しなければならない。

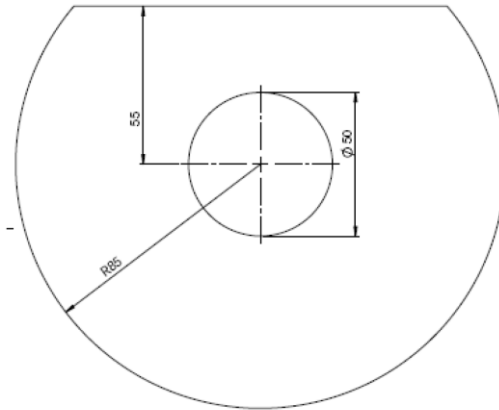


Figure 4: The Minimum Robot Top Area

図4：ロボットの上面のサイズ

図5にロボカップで使用されるスタンダードパターンを示す。もし要求があれば、主催者がこのパターンを変更できる。したがって参加チームは図4に示す上部のサイズに従わなければならない。

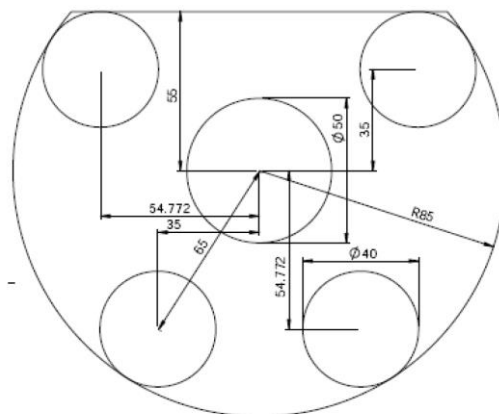


Figure 5: The Standard Pattern

図5：スタンダードパターン

ロボットはそれぞれ、使用可能な色のパターンからスタンダードパターンを使用しなくてはならない。2台のロボットが同じ色のパターンを使用することはできない。センターカラーは先に述べたとおり、青か黄色のいずれかである。使用可能なカラーパターンのための用紙は運営側から提供される。色のパターンは図6に示すとおりである。もし要求があれば、主催者がこれらの色のパターンを変更する権利を有する。

2つのドットの間には“色にじみ”が起きる危険性があるが、ID0~7のパターンは実験的に安定して動作す

ることが確かめられたため、参加チームはこれらのパターンを選択することを推奨する。

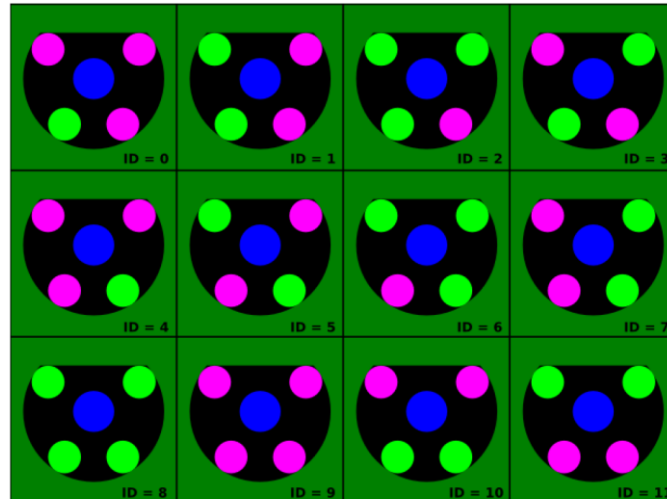


Figure 6: The Standard Color Assignments

図 6 : スタンダードカラーの割り当て

4.7 自律性

ロボットの装備は完全に自律していなくてはならない。試合中、人間のオペレーターは、ハーフタイムもしくはタイムアウト中以外に、ロボットに対して一切の情報を入力することはできない。

4.8 ドリブル

ボールにバックスピンをかけて、ボールをキープするドリブル機構には制限がある。ボールにかけるスピンはフィールド平面に対して垂直にしなければならない。

ドリブル機構の回転軸は垂直にしてはならない。

ドリブル機構は第 12 条のインダイレクトフリーキックの項でも制限されている。

Dribbler-Device (Side View)

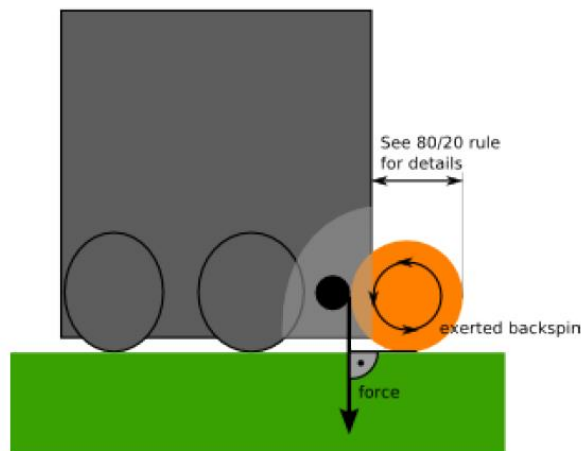


Figure 7: How a dribbler may work (check Figure 8 for further detail on the 20% rule)

図 7 : ドリブル機構の動作法 (図 8 の 20%ルールについてもチェックすること)

4.9 違反/罰則

本条に関する違反があった場合

- プレイは停止される必要はない
- 故障したロボットは審判にフィールドから離れてその装備を修理するためよう指示される。
- 試合中にボールがフィールド外に出た時にロボットはフィールドを離れる事ができる。
- 修理をするためにフィールドを離れたロボットは、審判の承認なくフィールドに復帰してはならない
- 審判はロボットのフィールドへの復帰を認める前に装備が正されたことを点検する
- ロボットはアウトオブプレイのときのみフィールドへの復帰が認められる

本条に関する違反によりフィールドから離れるように求められたロボットが主審の承認を得ずにフ

ィールドに再び入った場合、そのロボットは警告されなければならない²。

4.10 プレイの再開

警告をするために審判がプレイを停止した場合、

- 試合は、主審が試合を停止した時にボールがあった場所から、相手チームのロボットによって行われる関節フリーキックで再開する。

Small Size League Technical Committee の決定

決定 1

無線通信を使用する参加者は、通信の方法、電源、周波数を地方の組織委員会に通知するものとする。地方の組織委員会は、登録後の変更についてできるだけ早く通知されるものとする。混線を回避するために、試合の前にチームは2つの周波数から選択することができる。無線通信のタイプは、競技が開催される国の法的規則に従うものとする。現地の法律を守ることは、ロボカップ委員会ではなく競技するチームが責任を負うものとする。無線通信のタイプも地方の組織委員会により制限されることがある。地方の組織委員会はどんな制限も、できるだけ早くコミュニティーに通知すること。

決定 2

キックをするための装置は許可する。

決定 3

移動目的で金属スパイクおよびベルクロテープを使用する事は禁止する。

決定 4

Bluetoothによる通信は禁止する。

決定 5

公式のカラーは組織委員会によって提供される。両チームがそれを合意しない限り、チームは公式のカラーを使用しなければならない。

決定 6

接着剤またはテープをボールコントロールやドリブル装置の構造に使用することはできない。接着剤をつかってボールをロボットにキープするのは、12条（きまり4）「ボールの自由度を制限する」に違反すると考えられる。これは、接着剤を使用することによりフィールドやボール自身に接着剤のカスが付着することで、ボールの自由度を制限し、12条に違反するためである。

決定 7

ルールチェックはすべてのロボットに対し、最初の試合の前に行われる。ルールを破るロボットが見つかった場合には、試合に参加する前にロボットを修正しなければならない。

第5条 審判

5.1 審判の権限

各試合は、任命された試合に関して競技規則を施行する一切の権限を持つ主審によってコントロールされる。

5.2 職権と任務

審判は、

- このリーグの競技規則を施行する
- 副審と協力して試合をコントロールする
- 使用するすべてのボールを確実に第2条の要件に適合させる
- ロボットの装備を確実に第4条の条件に適合させる
- 第7条に基づき、試合がいつ始まって、いつ終わるかについて、副審に知らせる
- 競技規則のあらゆる違反に対して、主審の裁量により試合を停止し、一時的に中断し、または終了する
- 外部からのなんらかの妨害があった場合、審判の裁量で主審の裁量により試合を停止し、一時的に中断し、または終了する
- ロボット自身や人間やほかのロボットが重傷を負ったと主審が判断した場合、試合を停止し、確実にロボットをフィールドから退出させる。
- ボールが試合中に動けなくなれば、ニュートラルポジション（中立な位置）にボールを移動させる

² イエローカードが出される

- 反則をされたチームがアドバンテージによって利益を受けそうなときは、プレイを続けさせる。しかし予期したアドバンテージがその時実現しなかった場合には、そのもととなった反則を罰する
- ロボットが同時に複数の違反を犯した場合、より重大な反則を罰する
- 警告または退場となる反則を犯したロボットに懲戒処置をとる。主審は、ただちにこの処置をとる必要はないが、次にボールがアウトオブプレイになったときにその処置をとらなければならない
- 責任ある態度で行動しないチーム役員に対して処置をとり、さらに主審の裁量により、役員をフィールドおよびその周辺から立ち退かすことができる。
- 主審が見ていなかった出来事に関しては、副審の助言によって行動する。
- 認められていない者をフィールドに入らせない
- 停止された試合の再開を合図する
- 技術委員会に審判報告書を提出する。報告書には、試合前、試合中または試合後の、ロボットあるいはチーム役員に対する懲戒処置やその他の出来事に関する情報が含まれる。
- それぞれの試合の前に、Vision Expert (付録 B を参照) で共有 vision システムの状態を確認する
- 両チームが共有 vision システムから受け取る位置情報が正しく精密であることを Vision Expert で確認する
- Vision Expert が試合中に要請した場合、いついかなる時でも試合を中止し、Vision Expert に問題を検証し解決させる。そして、Vision Expert が問題を解決したと確証を得たら、即座にゲームを再開しなければならない

5.3 主審の決定

プレイに関する事実についての主審の決定は、得点となったかどうか、また試合結果を含め最終である。

プレイを再開する前、または試合を終結する前であれば、主審は、その直前の決定が正しくないことに気づいたとき、または主審の裁量によって副審の助言を採用したときのみ、決定を変えることができる。

5.4 審判の合図機器

審判の合図を、両チームに送られるイーサネット通信信号に変換するために、装置は与えられる。機器は、副審によって操作される。機器の詳細は、大会の前に地元の組織委員会によって与えられるはずである。

5.5 審判からの合図

試合中、審判は通常の方法で開始、終了の合図を送る。副審は、各チームへの通信リンクを介して、審判のコールを反映した信号を送信する。審判の合図を人間が操作してロボットへ伝えることは許可されない。

笛の合図は、審判が試合を止める事を示し、審判が再開のためにボールを置けるように、すべてのロボットはボールから 500mm 離れなければならない。すべてのロボットは再開位置に移動されたボールから 500mm を維持する必要がある。³

ゴール (第 10 条)、警告、退場 (第 12 条) の際、審判の決定を示すために情報の信号が送られる。再開信号は再開の種類を示す。ロボットはこの信号の受信と同時に、正当な場所へ移動しなければならない。キックオフ (第 8 条) またはペナルティキック (第 14 条) 以外の再開において、審判からの更なる信号なしで準備ができており、キッカーはボールをけることができる。

キックオフ (第 8 条) またはペナルティキック (第 14 条) において、スタート信号は、キッカーが動作してもよいことを示すために送られる。この信号は、他の種類の再開では送られない。⁴

必要なときにタイムアウトと経過時間を示す信号も送信される。

副審が通信リンクを介してその信号を中継したとき、審判は合図をしたとみなされる。

Small Size League Technical Committee の決定

決定 1

主審 (また適用されるものに関しては、副審) は、以下のことに法的な責任を負わない。

- 役員または観客のあらゆる怪我

³ 3 試合が中断しているときはボールから 500mm 離れてなさいというルール

⁴ 4 キックオフや PK でレフェリーが Start って言っているやつはこのあたりを意味している

- すべての財産についてのあらゆる損害
- 主審の競技規則による決定によるまたは試合の開催、競技、管理に必要な一般的な進め方に基づく決定によって起きた、あるいは起きたであろうと思われる個人、クラブ、会社、協会、またはその他の団体に対するその他の損失

これら決定には以下のものが含まれる：

- フィールドやその周辺の状態または天候の状態が試合を開催できるかできないかの決定
- なんらかの理由による試合中止の決定
- 試合中に使用するフィールドの設備及びボールの適合性に関する決定
- 観客の妨害または観客席でのなんらかの問題により、試合を停止するかしないかの決定
- 破損したロボットを、修理のためにフィールドから退出させるために、プレイを停止するかしないかの決定
- 破損したロボットを修理のためにフィールドから退出させるために、プレイを停止するかしないかの決定
- ロボットに特定の色を持たせるか、持たせないかという決定
- （主審の権限が及ぶ場所において）いかなる者（チームまたは会場関係者、警備担当者、カメラマン、その他メディア関係者を含む）のフィールド周辺への立ち入りを許可するかしないかについての決定
- 競技規則またはその試合が行われるロボカップ委員会およびリーグの規約や規程にある任務に従って主審が下したその他の決定

決定 2

試合と関係がある事実は、ゴールがあるかないか、そして試合の結果を含まなければならない。

決定 3

ビジョンシステムに対する干渉の可能性を減らすために、ボールを移動するとき、審判は黒い棒または他の器具を使わなければならない。

決定 4

両方のチームが同意するならば、審判は競争しているチームの一方または両方により提供される自律的な審判のアプリケーションによって支援されてもよい。審判は、アプリケーションが第三者によって運営または監視されている限り、審判の裁量で、現在の試合に参加していないチームから、自律または半自律的なアプリケーションの供給を受け、支援されても良い。

決定 5

境界線から 250mm 以上離れたフィールド表面の外側の領域は、試合中に審判および/または副審によって指定された歩道スペースとして使用される。チームは、審判に干渉しないようにこの領域の外に滞在してロボットを制御する必要がある。審判は、このエリア内でロボットやビジョンシステムへの障害の責任を負わない。それでも、審判はボールやロボットのマーカーのために使われた任意の色を含んでいない服や靴を着用することを要求される。

第 6 条 副審

6.1 任務

決定は主審が行うが、副審の任務は次の時に合図をすることである

- タイムキーパーとして、試合時間の記録すること
- 通信機器を使って審判の信号をネットワーク上に伝送すること
- ロボットのオペレーターが不正な信号をロボットに送っていないかどうかを監視すること
- ロボットの交代が要求されている時
- 主審に見えなかった不正行為やその他の出来事が起きたとき
- 反則が起き、主審よりも副審がよりはっきりと見えるときはいつでも（特定の状況下で、反則がディフェンスエリア内で起きたときも含む）
- ペナルティキックのとき、ボールがけられる前にゴールキーパーがゴールラインを離れたかどうか、またボールがゴールラインを超えたかどうか

6.2 補助

さらに副審は、競技規則に従って試合をコントロールする主審を援助する。

不当な干渉、または不当な行為を行ったとき、主審は、その副審を解任し、支部委員会に報告する。

Small Size League Technical Committee の決定

決定 1

可能な限りもう一人の副審を用意するのが望ましい。もう一人の副審は、全てのゲームルール・進め方が遵守されているかどうかの監視を補助し、また主審がフィールドにボールを配置するのを手助けする。

第 7 条 試合時間

7.1 プレイ時間

主審と両チームとが相互に合意しないかぎり、試合は、前、後半ともに 10 分間行われる。プレイ時間の長さを変更する（時間が足りないために前、後半を 7 分間に短縮するなど）ための合意は、プレイの開始前になされ、また競技会規定に従ったものでなければならない。

7.2 ハーフタイムのインターバル

両チームには、ハーフタイムにインターバルを取る権利がある。ハーフタイムのインターバルは、5 分間を超えてはならない。競技会規定には、ハーフタイムのインターバル時間を規定する。ハーフタイムのインターバル時間は、主審の同意があった場合にのみ変更できる。

7.3 タイムアウト

各チームは試合開始時点から計 4 回のタイムアウトが許されており、それらは合計で 5 分間までとることができる。たとえば、あるチームが 1 分間のタイムアウトを 3 回とったあとは、そのチームは最大 2 分間のタイムアウトを 1 回取ることが許される。またタイムアウトはゲーム停止時にのみとることができる。タイムアウトの時間は副審によって計測・記録される。

7.4 空費された時間の追加⁵

次のことで時間が空費された場合、前、後半それぞれ時間を追加する。

- ロボットの交代
- ロボットの損傷評価
- 破損したロボットの修理のためのフィールドからの退出
- 時間の浪費
- その他の理由

空費された時間をどれだけ追加するかは主審の裁量である

7.5 延長戦

競技ルールは追加の 2 つの等しい試合時間を認めうる。その条件には第 8 条が適用される。

7.6 試合放棄

付録 A を参照のこと。

Small Size League Technical Committee の決定

決定 1

競技主催者は、両チームが競技開始前に少なくとも 2 時間は競技エリアについて下調べできるように努力する。また競技主催者は各試合の前に少なくとも 1 時間はセットアップのための時間をとれるように努める。ただ補足しておく、そのような事態は時間が多くとれないような場所で、発生しうる。

決定 2

この競技ルールブックにおいて「ゲーム停止」という用語は、試合が停止状態にある時間のことを指す。そして、あるロボットがボールを蹴ることが許された時点で、「ゲーム停止」状態とは見なされなくなる。例えば、「キックオフ」命令が発信されたあとでゲームが停止したとして、「用意」命令が発信されたならばゲーム停止状態は解除される。同様に、ゲーム停止状態は、「フリーキック」命令が発信されたあとでは解除される。

第 8 条 プレイの開始と再開

8.1 試合準備

もしも両チームの希望する無線用周波数帯が重なってしまった場合には、競技主催者が、試合前半に

⁵ ロスタイム

使う分について周波数を割り当てることとする。また、もしも両チームの希望する識別カラーが重なってしまった場合には、試合前半に使う分について、競技主催者が割り当てることとする。

コイントスを行い、その勝者が試合前半で攻めるゴールを選ぶ。

もう一方のチームが試合前半開始のキックオフを行う。

コイントスの勝者は試合後半開始のキックオフを行う。

試合後半では、両チームがエンドと攻撃対象のゴールを入れ替える。ただし審判と両チームの同意があれば、それらを替えなくてもよい。

もしも両チームの希望する無線用周波数帯が重なってしまった場合には、後半で割り当てを入れ替える。ただし審判と両チームの同意があれば、替えなくてもよい。

もしも両チームの希望する識別カラーが重なってしまった場合には、後半で割り当てを入れ替える。ただし審判と両チームの同意があれば、替えなくてもよい。

8.2 キックオフの定義

キックオフは、プレイを開始または再開する方法のひとつである。

- 試合開始時
- 得点ののち
- 試合の後半の開始時
- 延長が行われるとき、その前、後半の開始時

キックオフから直接得点することができる。

8.3 進め方

- 全てのロボットはフィールドの自分たちのハーフ内にいなければならない。
- キックオフをするチームの相手ロボットはボールがインプレイになるまで 500 mm 以上ボールから離れる。
- ボールがセンターマークに静止していなければならない。
- 審判が合図を出す⁶。
- ボールがけられて前方へ移動したときがインプレイとなる。
- キッカーは、他のロボットがボールに触れるまで、ボールに再び触れてはならない。

ゴールが決まったとき、次のキックオフは、ゴールを決められた側が行う。

8.4 違反と罰則

第9条に記載されている違反はそちらで処理をする

キックオフの進め方に関して、その他の違反があった場合、

- キックオフを再び行う。

8.5 ボール配置(Placed Ball)の定義⁷

ボール配置は、ボールが依然インプレイ中で、主審が競技規則のどこにも規定されていない理由によって、一時的にプレイを停止したときに、プレイを再開する方法である。

8.6 進め方

主審は、プレイを停止したときにボールがあった場所でボールを置く。ただし第9条により、全てのロボットはそのボールの位置から少なくとも 500 mm は離れていなければならない。審判が合図をしたときにプレイが再開される。

8.7 反則/処罰

もしも審判が合図をする前にロボットがボールから 500 mm より近づいた場合、ボール配置をやり直す。

8.8 ボール配置の特殊な状況について

ディフェンス側のチームがそのチームのディフェンスエリア内でボール配置をすることになった場合は、違反の起こった地点からもっとも近い、適切なエリアでフリーキックをする。

オフェンス側のチームがディフェンス側のチームのディフェンスエリア内でボール配置をすることになった場合は、違反の起こった地点からもっとも近い、適切なエリアでボール配置をする。

一時的なゲーム停止から試合を再開させるためのボール配置がディフェンスエリア内で起こった場合

⁶ 通常は Kick Off Yellow or Blue+ Normal Start と宣言する

⁷ 本当のサッカーではドロップボールにあたる

には、試合が止まったときにあった場所にもっとも近い、適切なエリアにボール配置をする。

第9条 ボールインプレイおよびボールアウトオブプレイ

9.1 ボールアウトオブプレイ

ボールは、次のときにアウトオブプレイとなる。

- グラウンド上または空中にかかわらず、ボールがゴールラインまたはタッチラインを完全に越えた。
- 主審がプレイを停止した

ボールがフィールド外に出たときは、ロボットは審判からプレイ再開の指示があるまでボールから500mm以上離れる。

9.2 ボールインプレイ

これ以外、ボールは、つねにインプレイである。

9.3 反則/処罰

ボールが試合に入るとき、キッカー側のロボットが敵のディフェンスエリアの200mmより近いエリアに侵入した場合

- 敵チームのインダイレクトフリーキックになり、キックは反則が発生したときのボールの位置からおこなう(第13条を参照)。

フォースリスタート以外でボールが試合に入った後に、他のロボットが触れる前にキッカーが2回(ボールを保持せずに)触れた場合⁸

- 敵チームのインダイレクトフリーキックになり、キックは反則が発生したときのボールの位置からおこなう(第13条を参照)。

フォースリスタート以外でボールが試合に入った後に、他のロボットが触れる前にキッカーが故意にボールを保持した場合

- 敵チームのダイレクトフリーキックになり、キックは反則が発生したときのボールの位置からおこなう(第13条を参照)。

試合再開の笛がなった後に、10秒以上ボールがプレイ状態ならない、または進行が明らかに遅れており、ボールが10秒以内に試合に入ることが出来ない場合

- 試合は審判の笛で試合を中断する
- すべてのロボットがボールから500mm離れ、
- フォースリスタートが示され、そして
- 審判が一度フォースリスタートを宣言すれば、両チームのロボットはボールに向かい、触ることができる。

Small Size League Technical Committee の決定

決定1

ルールで規定され再開されたすべての試合は、コート内にボールを入れるときに、ロボットは必ずボールを動くようにキックまたはタップしなければならない。キックが行われた時にボールが短い距離でロボットに何回もぶつかることかもしれないがこれは理解していただきたい。

ロボットはフリーキックの際にドリブルやキックデバイスを使用することができる

決定2

試合が再開したときに敵のディフェンスエリアに対して200mm近い除外ゾーンが設けられており、敵からの干渉を受けずにキックを防御するポジションに配置できる。この変更は高いチップキックを利用しディフェンスエリアに直接攻め込むコーナーキックへのディフェンスを補助するために作られた。

第10条 得点の方法

10.1 得点

ゴールポストの間とクロスバーの下でボールの全体がゴールラインを越えたとき、その前にゴールにボールを入れたチームが競技規則の違反を犯していなければ、得点となる。

⁸ ダブルタッチを宣告される

10.2 勝利チーム

試合中により多く得点したチームを勝ちとする。両チームが同点または共に無得点の場合、試合は引き分けである。

10.3 競技会規定

引き分けで終わった試合は、競技規則では延長戦を行う、もしくはロボカップ委員会によって承認された他の進め方で試合の勝者を定める事ができる。

第 11 条 オフサイド

オフサイドに関するルールは適用しない

第 12 条 ファウルと不正行為

ファウルと不正行為は、次のように罰せられる。

12.1 直接フリーキック⁹

ロボットが次の 3 項目の反則のいずれかを不用意に、無謀にまたは過剰な力で犯したと主審が判断した場合、直接フリーキックが相手チームに与えられる。

- 相手ロボットに対して物理的接触をする
- 相手ロボットを押さえ込む
- ボールを意図的に押さえこむ（ゴールキーパーが自身のディフェンスエリア内にあるボールを扱う場合を除く）

直接フリーキックは反則の起きた場所から行う。

12.2 ペナルティキック

ボールがインプレイ中に、競技者が自分のディフェンスエリア内で 12.1 に列挙した反則のいずれかを犯した場合、ボールの位置に関係なく、ペナルティキックが与えられる。

さらに、インプレイでキーパー以外の守備側が自ディフェンスエリアに完全に入っている状態でボールに触った場合、対戦相手にペナルティキックが与えられる

12.3 間接フリーキック¹⁰

ゴールキーパーが自分のペナルティエリア内で、次のいずれかの反則のいずれかを犯した場合、間接フリーキックが相手チームに与えられる。

- ボールを保持してから離すまでに 15 秒以上経過する
- ボールを保持し、離れたあと、他のロボットが触る前に再びボールに触る(ダブルタッチ)

ロボットが次のことを行ったら主審が判断した場合も、間接フリーキックが相手チームに与えられる。

- ディフェンスエリア内でゴールキーパーと接触する 11¹¹
- ボールを 1000mm 以上ドリブルする 12¹²
- ボールの最上部が地面から 150mm 以上の高さを飛び、相手ゴールに入った場合（キックしたチームメイトに 150mm 以下で当たった場合とバウンドせずにゴールした場合を除く）
- ボールを 8[m/s]以上でキックする
- ひっくり返ったり、壊れたり、部品を落とすなどして不正に自チームを有利にした場合
- ボールが他のどのロボットにも触らず、結果として中央ライン、それから相手ゴールラインを横切った場合（相手ゴールにボールが入ることなしに）
- インプレイ中、（攻撃側が）相手ディフェンスエリア内で部分的あるいは完全に入ってボールに触った場合
- 第 12 条のこれまでに規定されていないもので、競技者を警告する、または退場させるためにプレイを停止することになる反則を犯す。

間接フリーキックは反則が起こった場所から行われる。

⁹ 通常はダイレクトフリーキックと呼ばれる

¹⁰ 通常はインダイレクトフリーキックと呼ばれる

¹¹ タッチングゴーマー

¹² ドリブリングやオーバードリブルを宣告される

12.4 懲戒の罰則

12.4.1 警告となる反則

ロボットは、次の7項目の反則のいずれかを犯した場合、警告され、イエローカードを示される。

1. 反スポーツ的行為
2. 非常に乱暴な接触を行う
3. 繰り返し競技規則に違反する
4. プレイの再開を遅らせる
5. コーナーキック、フリーキックまたはスローインでプレイが再開されるときに規定の距離を守らない
6. フィールドやボールにダメージを与える
7. 意図的にレフェリーの歩行エリアへ侵入する
8. ゴールキーパー以外の（守備側）ロボットが試合中、自身のディフェンスエリア内に完全でなく、部分的に入って、ボールに触った場合
9. ボールがラインの外に出て、試合再開のコールがされない間、そして試合がタイムアウト、ハーフタイムのいずれか、あるいは延長戦やペナルティキック戦前のインターバルのような、試合中の同様な中断時に 1.5m/sec を超えて移動した場合

イエローカードを受け取ったチームは、イエローカードの数だけフィールド上からロボットを1台ずつ取り除く。取り除いたのち、もし許された以上のロボットがフィールド内にある場合、再開される前にロボットをただちに取り除く。

2分経過したら、イエローカードを受け取ったチームはイエローカードを返却しロボットを1台増やすことができる。ロボットの追加は、審判の試合停止の許可が降りてから、全てのロボットがハンドリング状態の上行う。

ロボットの除外及び追加はペナルティを受けているチームが決め、ロボットの交換は§3.1.1 ロボットの交換に則り、イエローカードで決められた許容数を超えない限りで行われる。

12.4.2 退場となる反則

ロボットまたはチームが反スポーツ的行為を行ったとき、レッドカードを提示される。

イエローカードと同様、レッドカードを提示されたチームは試合が始まる前にロボットの数を減らさなければならない。さらに、ロボットの交換にはイエローカードと同様の制限がつく。

Small Size League Technical Committee の決定

決定 1

物理的接触とはロボットの現在の向き、位置、動作が接触により十分に退けられることである。ロボット双方が互いに同じスピードの場合、また、接触が起こったことが明らかでない場合、レフェリーは試合の続行を認める。この決定はゆっくり静的に動くディフェンスロボットのためのものである。(ロボットによる障害物回避システムの発見の促進)

決定 2

深刻で暴力的な接触に対する警告は非接触の精神を無視するチームを思いとどませるためである。例えば、注意できる違反は制御不能や貧弱な障害物回避システム、衝突、高速回転による接触などである。典型的な例としてはレフェリーがそうしたチームに警告をすることで暴力的なプレイをするシステムが修正されることを期待する。

決定 3

フィールド上のロボットに明らかに動く能力がないとき、それは反スポーツ的な振る舞いに当たる。

決定 4

ロボットがボールを取り去るような行動をして完全にボールをコントロールするとは、例えば、他のロボットが触れられないように本体内部にボールを格納する行為などが当たる。そのため、ボールの80%がカメラから見えていなければならない。この決定は全てのドリブル、キックデバイスに適用される。

Top View (Camera View)

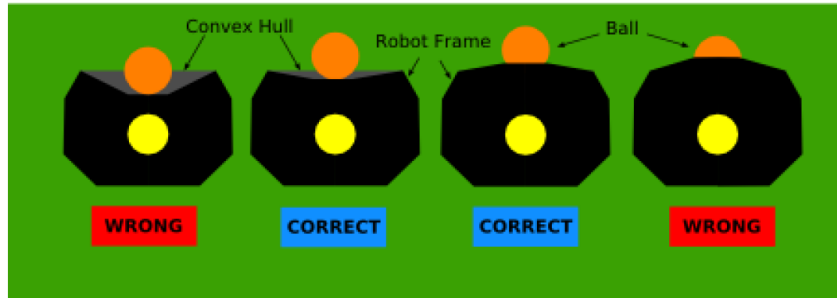


Figure 8: The 80/20 ball covering/holding rule

図 8: 80/20 ボールカバリング/ホールディングルール (ロボットが保持してよいのはボールの 20% まで) ¹³

決定 5

ドリブルを始めたロボットがドリブルをやめた時、ボールとロボットが離れるようにする。ドリブル距離の制限は機械的なボールコントロールが発達したために加えられた。距離の制限はパスを受け取るためにボールに対して回りこんでボールを止めるドリブラーにも適用される。ドリブラーは人間がサッカーをするようにボールとロボットの間にロボットが入り込める空間を開けながらドリブルをする。委員は競技の実施前にロボットがこの動作をできることをチームが確認していることを期待します。レフェリーは場合によりイエローカードを提示します。

決定 6

キックスピードの制限はキック能力が発達したため安全のために加えられました。これにより、ロボット一台によるワンマンでなく、チームプレイが促進されることを期待します。

決定 7

チップキックの後の得点に関する現在のルールをこの節 (サブセクション **Indirect Free Kicks**) で定義する。過去の競技ではロボットがボールをチップした後、それによって生じたオウンゴールについて若干の混乱が生じた。そのため、その規則の厳密な解釈をここに提供する。

- もしロボットがチームメイトに向かってボール (それがどの高さを進むかということとは関係なく) をチップし、その結果としてボールが自チームの (オウン) ゴールに入るならば、敵チームは得点する。
- ロボットが敵に向かってボールをチップし、その結果としてボールが自チームの (オウン) ゴールに入るとき、すべての時間でボールの高さが150mm以下にあり敵ロボットに触れた後なら、敵チームは得点する。
- ロボットが敵に向かってボールをチップし、その結果として自チームの (オウン) ゴールに入るとき、ボールがしばらくの間150mmを超えて (そして、その後地面に定常的に接しない状態である場合)、敵ロボットに触れた後なら、敵チームは得点しない。

決定 8

レフェリーの歩行エリアへの意図的な侵入を禁止する決定は戦略的な優位さを得るためにロボットを侵入させることを思いとどまらせるためである。特に、ビジョンシステムがカバーしない範囲にロボットを侵入させるチームを指す。ロボットがコントロール不能になり、または押されたことによる場合は反則とは考えない。しかしながら、意図的な行為かどうかの最終的な判断はレフェリーに委ねる。

決定 9

もし部品の落下や破壊が他のロボットや人間に危険のない形で起き、そのロボットのチームが不利になる場合でも、レフェリーは別のゲームを停止する出来事が起こるまでゲームを継続すべきである。危険かどうか、不利になるかの最終的な判断はレフェリーに委ねる。

決定 10

12.4 で述べられるロボットの速度制限はレフェリーボックスがノーマルプレイやペナルティキック戦の間に **STOP** コマンドを報告している場合のみに適用される。このルールの意図は長い距離を移動するたくさんのロボットが衝突することを避けるためである。そして、ボールを扱うレフェリーにロボットがうっかりと邪魔をしないようにするためである。

¹³ 13 通称 20%ルール, なお 20%は円の面積から算出される。

第 13 条 フリーキック

13.1 フリーキックの種類

フリーキックには直接フリーキックと間接フリーキックのいずれかである。

直接フリーキック、間接フリーキック、いずれの場合もキックが行われるときボールは静止していなければならない。キッカーは、他の競技者がボールに触れるまでボールに再び触れてはならない。

13.2 直接フリーキック

- ボールが相手ゴールに直接入れれば得点になる 14¹⁴
- ボールが自身のチームに直接入れれば（オウンゴールしたら）、それは相手の得点になる

13.3 間接フリーキック

13.3.1 ボールがゴールに入る

キックされたのち、ゴールに入る前に他のロボットがボールに触れた場合のみ得点となる。15

- 間接フリーキックが行われ、ボールが相手ゴールに直接入った場合、ゴールキックが与えられる。
- 間接フリーキックが行われ、ボールが自分のゴールに直接入った場合、相手チームにコーナーキックが与えられる。

13.4 フリーキックの位置

ディフェンスエリア内でフリーキックが与えられた場合、フリーキックはゴールラインから 600mm 離れ、また、反則が起きた場所に最も近いタッチラインから 100mm 離れた場所から行う。もしフリーキックをディフェンスエリアの 700mm 以内で攻撃チームが得たら、ボールはディフェンスエリアから 700mm の場所に移される。その他のフリーキックは反則の起こった場所で行う。全ての相手ロボットはボールから少なくとも 500mm 離れる。キックされボールが動いた時から、試合再開となる。

13.5 違反と罰則

フリーキックを行うとき、相手ロボットが規定の距離よりボールの近くにいる場合

- キックは、再び行われる

第 9 条で記載されている違反はそれに応じて処理をする。

そのほかのこの条項の違反に関してはキックをやり直す

第 14 条 ペナルティキック

直接フリーキックを与える 3 項目の反則のひとつを、自分のペナルティエリアの中でボールがインプレー中に犯したとき、相手チームにペナルティキックが与えられる。

ペナルティキックから直接得点することができる。

前、後半の終了時および延長戦の前、後半の終了時に行うペナルティキックのために、時間は延長される。

14.1 ボールとロボットの位置

ボールは、

- ペナルティマーク上に置かなければならない。

ペナルティキックを行う競技者は、

- 特定されなければならない。

守備側のゴールキーパーは、

- ボールがけられるまで、キッカーに面して、両ゴールポストの間のゴールラインに触れていなければならない。ゴールの外側を向いていること。ロボットの動きがこれらの制約を満たしている場合に限り、ボールが蹴られる前から動いていても良い。

キッカー以外のロボットは、次のように位置しなければならない

- フィールドの中
- ペナルティマークから 400mm 後ろでゴールラインに平行なラインよりも後ろで待機する。

¹⁴ 14 ゴールキックとコーナーキックはダイレクトキック扱い

14.2 審判

- 審判はロボットがルールに定められたポジションにつくまでペナルティキックの合図を出さない
- 審判はペナルティキックの条件が揃っているときに開始を決定する

14.3 進め方

- ペナルティキックを蹴るロボットの前にボールを設置する
- このロボットは、ボールを保持し、離れたあと、他のロボットが触る前に再びボールに触ってはいけない
- ボールが前方にキックされ移動したときにインプレイとなる

ペナルティキックを通常の時間内に行う、あるいは前、後半の時間を延長して行うまたは再び行うとき、ボールが両ゴールポスト間とクロスバーの下を通過する前に、次のことがあっても得点は認められる。

- ボールがゴールポスト、クロスバー、ゴールキーパーのいずれかまたはそれらに触れる

14.4 違反と罰則

主審がペナルティキックを行う合図をして、ボールがインプレイになる前に、次の状況のひとつが起きた場合、

ペナルティキックを行うロボットが競技規則に違反する

- 主審は、そのままキックを行わせる
- ボールがゴールに入った場合、キックが再び行われる。
- ボールがゴールに入らなかった場合、キックは再び行われない

ゴールキーパーが競技規則に違反する

- 主審は、そのままキックを行わせる。
- ボールがゴールに入った場合、得点が認められる。
- ボールがゴールに入らなかった場合、キックが再び行われる。

キックを行うロボットの味方ロボットがペナルティマークから 400mm より内側に入った場合：

- 審判はキックを続けさせる
- ボールがゴールに入った場合、キックが再び行われる。
- ボールがゴールに入らなかった場合、キックはやり直しにはならない
- ボールがゴールキーパー、クロスバー、ゴールポストから跳ね返り、このロボットに触れた場合、主審はゲームを中断し守備側チームの関節フリーキックで再開される

ゴールキーパーのチームメイトがペナルティマークから 400mm より内側に入った場合：

- 主審は、そのままキックを行わせる。
- ボールがゴールに入った場合、得点が認められる。

ボールがゴールに入らなかった場合、キックが再び行われる

守備側、攻撃側両チームの競技者が競技規則に違反する。

- キックが、再び行われる

ペナルティキックが行われたのちに、

第9条に記載されたいかなる違反もそれに応じて処理される。

ボールが地面から 150mm 以上の高さを飛んでゴールキーパーやクロスバーやゴールポストに触れたり、ゴールに入ったりした場合

- ゴールもやり直しも認められない。

ボールが前方に進行中、外的要因がボールに触れる。

- キックが、再び行われる。

ボールがゴールキーパー、クロスバー、ゴールポストからフィールド内にはね返ったのち、外的要因がボールに触れる。：

- 主審は、プレイを停止する

- プレイは、外的要因がボールに触れた場所で、ドロップボールにより再開される（第13条参照）

第15条 スローイン

スローインは、プレイを再開する方法のひとつである。

スローインから直接得点することはできない。

- スローインによりボールが相手ゴールに直接入った場合、ゴールキックが与えられる。
- スローインによりボールが味方ゴールに直接入った場合、相手チームにゴールキックが与えられる。

スローインは以下の条件で与えられる：

- ボール全体がグラウンド上か上空でタッチラインを超えたとき
- ボールがタッチラインと交差した地点より 100mm 垂直な位置から
- 最後にボールを触ったロボットの相手チームに与えられる

15.1 進め方

- 審判は指定された位置にボールを置く
- 相手チームのロボットは最低 500mm ボールから離れる
- ボールが蹴られて動いた時点でゲームが再開される

15.2 違反と罰則

スローインが行われたときに相手チームのロボットがボールから必要な距離を保っていない場合：

- スローインをやり直す

第9条に記載されたいかなる違反もそれに応じて処理される

その他の違反：

- キックのやり直し

第16条 ゴールキック

ゴールキックは、プレイを再開する方法のひとつである。

相手チームのゴールに限り、ゴールキックから直接得点することができる。

ゴールキックは以下の条件で与えられる：

- ゴールキックは、グラウンド上または空中にかかわらず、最後に攻撃側ロボットが触れたボールの全体がゴールラインを越え、第10条による得点とならなかったときに与えられる。

16.1 進め方

- ボールはゴールラインから 500mm、タッチラインから 100mm の位置でゴールラインを通過した場所の最も近い位置からけられる
- ゲームが再開されるまで、相手チームはボールから 500mm 距離をとる
- キッカーは、他のロボットがボールに触れるまで2回目のボールへの接触は出来ない
- ボールが蹴られて動いた時点で試合が再開される
- ボールが直接敵チームのゴールに入るも、地面から 150mm 以上の高さを飛んでいた場合、ゴールキックをやり直す。

16.2 違反と罰則

第9条に記載されたいかなる違反もそれに応じて処理される

本条に関して、その他の違反があった場合、：

- キックのやり直し

第17条 コーナーキック

コーナーキックは、プレイを再開する方法のひとつである。

相手チームのゴールに限り、コーナーキックから直接得点することができる。

コーナーキックは以下の条件で与えられる：

- グラウンド上または空中にかかわらず、最後に守備側競技者が触れたボールの全体がゴールラインを越え、第10条による得点とならなかったとき

17.1 進め方

- ボールはゴールラインとタッチラインから 100mm の、最も近いコーナーから蹴られる
- ゲームが再開されるまで、相手チームはボールから 500mm 距離をとる
- キッカーは、他のロボットがボールに触れるまで 2 回目のボールへの接触は出来ない
- ボールが蹴られて動いた時点でゲームが再開される
- 蹴ったボールが地面から 150mm 以上の高さを飛んでから敵ゴールに直接入った場合、キックしたチームにゴールキックが与えられる。

17.2 違反と罰則

第 9 条に記載されたいかなる違反もそれに応じて処理される

本条に関して、その他の違反があった場合、：

- キックのやり直し

付録 A - 大会規則

この付録は、小型リーグの補足的な手順を示す。

A.1 延長戦

後半戦が終了しても勝敗が決まらず、それでも勝敗を決さなければならない場合、第 7 条と第 10 条に基づいて延長戦が行われる。延長戦前半戦が行われる前に、5 分以内のインターバルが与えられる。

A.1.1 延長戦の試合時間

延長戦は、レフェリーと両チーム間に特別な決定がない限り、前、後半各 5 分で行われる。例えば、スケジュールの関係で両試合時間を 3 分に減らすなど、試合時間の変更の決定は試合開始前に大会規則を満たしたうえで行わなければならない。

A.1.2 延長戦のハーフタイムインターバル

両チームには 2 分以内のハーフタイムインターバルが与えられる。ハーフタイムインターバルの長さは、レフェリーと両チームの同意が得られた場合、変更することができる。

A.1.2 タイムアウト

両チームは、延長戦の開始から合計 2 回のタイムアウトを行うことができる。タイムアウトは 2 回合わせて 5 分以内でなければならない。通常の試合内で使われなかったタイムアウトや時間は持ち越しされない。延長戦でのタイムアウトは通常の試合でのタイムアウトルール（第 7 条）と同じである。

A.2 フリーキック

延長戦終了時点で勝敗が決まらなかった場合、ペナルティマークからのフリーキックによって勝敗を決定する。

A.2.1 準備

フリーキックの前に 2 分以内のインターバルが与えられる。この時間は審判と副審が各チームのキーパーが正しい位置（ライン上）にいるか、他のフリーキックのルールが第 14 条を満たしているかをチェックするために使われる。審判は、コイントスなどで、どちらが先にフリーキックを行うか決定する。

A.2.2 手順

フリーキックの間、各チームはロボットを 2 台まで邪魔にならないようにフィールドに置いておくことができる。フリーキックは、両チーム 5 回行うことができる。両チームが 5 本のキックを行う以前に他方が 5 本のキックを行ってもあげることができない得点を一方のチームがあげた場合、審判はその時点でフリーキックを終了する。フリーキックは第 14 条に則って行われる。セカンドキック（例えばゴールポストやキーパーから跳ねかえるなど）や、キッカーが再びボールに触れるなどした場合、ゴールは認められない。キッカーがボールに再び触れたら、その時点でその回のフリーキックは終了する。フリーキックの間、タイムアウトは認められない。ロボットの交換は、フリーキックとフリーキックの間に、第 3 条に則って行うことができる。ゴールの交換をする時間的余裕がなかったり、ロボットのシステムをいじらなければならなかったりした場合、両方のゴールを使う。

もし、計 10 回のフリーキックで勝敗が決まらなかった場合、先程と同じ順番で 1 回ずつフリーキックを行う。勝敗が決するまでこれを繰り返し行う。

A.3 試合放棄

あるチームが試合を放棄した場合、敵チームは全項目で勝利となる。ただし、得点差の項目については、勝利チームの決定により勝利チームのみでそのまま試合を続行でき、ゴール数を算出できる。

両チームが試合を放棄した場合、両チームとも敗北とみなす。放棄された試合は引き分けとにならない。

大会記録は試合放棄したチームを記録する。

A.4 10点先取による試合の早期終了

総当たり戦の際、得点差が10点に達した場合、その時点で試合を終了し、ゴール数が多いチームを勝者とする。

A.5 総当たり戦の順位付け

総当たり戦の際、それぞれのグループ内での順位は以下の基準によって決められる。上位から、

- グループ内で最も点数を獲得したチーム
- グループ内で最も得点差が大きいチーム
- グループ内で最もゴール数が多いチーム

A.5.1 タイブ레이크

もしも2つ以上のチームが上記の基準によって同順位と決まった場合、以下の基準で順位が決められる。上位から、

- 同順位内のチーム同士の試合で最も点数を獲得したチーム
- 同順位内のチーム同士の試合で最も得点差が大きいチーム
- 同順位内のチーム同士の試合で最もゴール数が多いチーム
- 組織委員会によるくじ引き