

15.หุ่นยนต์ Sumo Robot 500g RC

Level : รวมทุกระดับชั้นการศึกษา

Index of Sumo Robot Competition

No.	Category	Page
1	Sumo 500g R/C	2

Robot Requirements

No.	Robot Type	Robot Dimensions		Height
		Width	Length	
2.	Sumo 500g R/C	10 cm	10 cm	Unlimited

Sumo Ring (Dohyo)

โครงสร้าง	Shikiri Lines	Border Line
สูง (Height) : 2.5 cm เส้นผ่านศูนย์กลาง (Diameter) : 77 cm วัสดุ (Material) : ไม้	Width : 1 cm Length : 10 cm Separation : 10 cm	1.5 cm

สิ่งที่ไม่ควรทำในการสร้างหุ่นยนต์

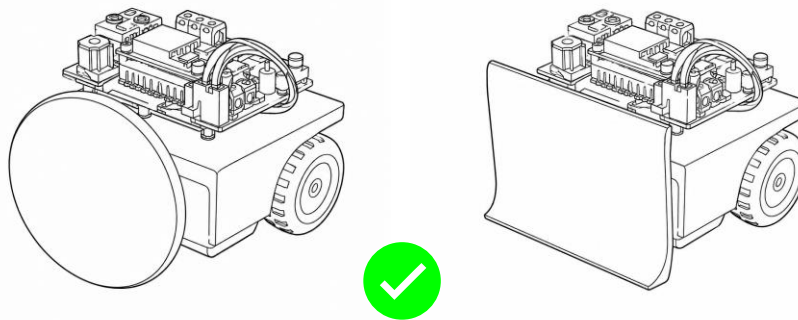
- **ต้องไม่**ติดตั้งเซ็นเซอร์ทุกชนิด และหุ่นยนต์ต้องควบคุมด้วยรีโมทแบบไร้สายเท่านั้น **Update: August 12, 2026**
- **ต้องไม่ใช้**ชิ้นส่วนหรืออุปกรณ์ใด ๆ เมื่อติดตั้งแล้วสามารถสร้างความเสียหายแก่วงแหวนโดฮิโย (Dohyo ring) หรือภาพรวมของสนามทั้งหมด (พื้นที่สีขาวและสีดำ) รวมถึงการใช้ล้อที่มีการชุบหรือทาด้วยน้ำมันหรือของเหลวหล่อลื่น
- **ต้องไม่**ติดตั้งหรือใช้อุปกรณ์ที่มีการบรรจุของเหลว แบตเตอรี่หรือผงฝุ่น รวมถึงอากาศ ที่สามารถส่งออกไปยังหุ่นยนต์ของคู่แข่งด้วยวิธีการใด ๆ
- **ต้องไม่ใช้**อุปกรณ์ใด ๆ ที่เมื่อทำงานตามปกติแล้วทำให้เกิดเปลวไฟ หรือการลุกไหม้
- **ต้องไม่ใช้**อุปกรณ์ใด ๆ ที่สามารถยิง ขว้าง หรือส่งชิ้นส่วนออกจากหุ่นยนต์ไปยังคู่แข่ง
- **ต้องไม่**ติดตั้งหรือใช้งานอุปกรณ์และเครื่องมืออื่นใดที่สามารถยึดหุ่นยนต์ไว้กับพื้นสนามและวงแหวนโดฮิโย (Dohyo) ไม่ว่าจะเป็นกาว ยางเหนียวยืดเกาะพื้นผิว เทปกาว สติกเกอร์ รวมไปถึงอุปกรณ์พิเศษที่ใช้ในการพ่วงหรือสร้างแรงเสียดทานหรือแรงต้านกับพื้นสนาม เช่น ระบบไอน์

คุณสมบัติของหุ่นยนต์

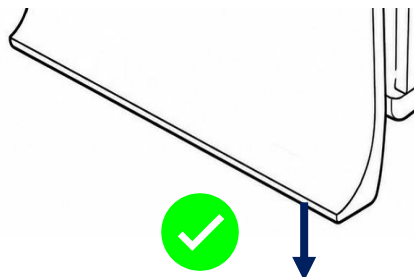
1. น้ำหนักหุ่นยนต์แต่ละตัวไม่เกิน 500 กรัม $\pm 2\%$ (รวมชิ้นส่วน, แบตเตอรี่ และอุปกรณ์ที่ติดตั้งบนหุ่นยนต์ทั้งหมด) (ไม่นับรวมสายโหลดโปรแกรมคอมพิวเตอร์และรีโมท)
2. ขนาดของหุ่นยนต์ก่อนการแข่งขันต้องมีขนาดไม่เกิน กว้าง x ยาว เท่ากับ 100 มม. x 100 มม. $\pm 2\%$ ไม่จำกัด ความสูง หุ่นยนต์สามารถแยกหรือขยายขนาดออกได้ในขณะแข่งขัน แต่ต้องไม่มีการยิง ขว้าง หรือส่งชิ้นส่วน อุปกรณ์อื่นใดออกจากตัวหุ่นยนต์ในขณะทำการแข่งขัน มิเช่นนั้นจะปรับแพ้ในการแข่งขันนัดนั้นทันที
3. หุ่นยนต์ต้องทำงานโดยการควบคุมจากรีโมทชนิดไร้สายเท่านั้น จะมีการเขียนโปรแกรมหรือไม่ก็ได้โดยหุ่นยนต์แต่ละตัวจะใช้แผงวงจรในการควบคุม หรือใช้ Microcontroller ชนิดใดก็ได้ ไม่จำกัดจำนวนของแผงวงจรในการควบคุม
4. หุ่นยนต์ จะสร้างหรือประกอบจากชิ้นส่วนที่สร้างขึ้นเอง หรือชิ้นส่วนสำเร็จรูปที่มีจำหน่ายก็ได้ แต่ต้องไม่ก่อให้เกิดความเสียหายต่อสนามแข่งขัน
5. อนุญาตให้ใช้มอเตอร์กระแสตรงได้ไม่จำกัดชนิดและรูปแบบ โดยหุ่นยนต์ 1 ตัวสามารถติดตั้งมอเตอร์รวมทั้งหมดได้ไม่เกิน 4 ตัว
6. ไม่ใช้ชิ้นส่วนหรืออุปกรณ์ใด ๆ เมื่อติดตั้งแล้วสามารถสร้างความเสียหายแก่หุ่นยนต์ฝ่ายตรงข้าม
7. ไม่จำกัดจำนวนแบตเตอรี่ แรงดัน และกระแสแบตเตอรี่ที่นำมาใช้ในการแข่งขันจำเป็นต้องมีฉลากแสดง แรงดันและกระแสอย่างชัดเจน ห้ามนำแบตเตอรี่เสื่อมสภาพ ฉลากกลางเลือน มีน้ำยาเคมีรั่วไหล หรือมีอาการบวมมาใช้ในการแข่งขันโดยเด็ดขาด
8. การยึดชิ้นส่วนใด ๆ ในตัวหุ่นยนต์จะต้องทำอย่างแน่นหนา หากในระหว่างแข่งขันมีชิ้นส่วนหลุด แดก หัก ลงในสนาม กรรมการจะนำออก และอนุญาตให้แข่งขันต่อไปได้ กรรมการไม่ต้องรับผิดชอบต่อผลกระทบที่เกิดขึ้นในระหว่างที่นำชิ้นส่วนที่หลุดออกนอกสนาม
9. สันกันชนของหุ่นยนต์ ต้องไม่มีความคม โดยมีลักษณะเหมือน “มิดทือ” หากใช้วัสดุจากพลาสติกขึ้นรูปด้วยเครื่องพิมพ์สามมิติ สามารถใช้แข่งขันได้ทุกรูปแบบ ทุกรูปทรง ไม่ว่าจะนำมาเป็นฐานหุ่นยนต์หรือเป็นในส่วนของกันชนด้านหน้า โดยทุกรายละเอียดต้องนำหุ่นยนต์ไปรับการตรวจความคมจากคณะกรรมการก่อนการแข่งขัน เช่นเดียวกับหุ่นยนต์ที่ทำกันชนหรือฐานจากวัสดุโลหะ
10. ไม่อนุญาตให้ติดตั้งใบมีดโลหะหรือสันของใบมีดโลหะทุกชนิด และต้องทำการลับคมสันกันชนมาให้เรียบร้อย กรรมการจะเรียกตรวจสอบความคมของหุ่นยนต์ทุกตัวก่อนการแข่งขัน หรือหากระหว่างการแข่งขัน กรรมการเกิดความสงสัยเรื่องความคมของกันชนสามารถเรียกตรวจสอบซ้ำได้ โดยจะมีการพิจารณาดังต่อไปนี้ (เพื่อให้ผู้เข้าแข่งขันนำกลับไปแก้ไขให้ตรงตามข้อกำหนดก่อนเริ่มการแข่งขัน)
10.1) การตรวจสอบความหนาของสันกันชนเบื้องต้น คือ ให้ผู้เข้าแข่งขันเอานิ้วลูบสันกันชน

10.2) การตรวจสอบโดยนำกระดาด A4 ความหนา 80 แกรมโดยประมาณ วางบนเครื่องวัดน้ำหนักพื้นผิวเรียบ แข็ง กรรมการจะทำการกดสันกันชนของหุ่นยนต์ลงบนกระดาดตามแรงกดน้ำหนักที่กรรมการกำหนดไว้แล้ววัดบนกระดาดเพื่อตรวจสอบความคม หากวัดแล้วกระดาดขาดกรรมการจะให้ผู้เข้าแข่งขันแก้ความคมของกันชน จนกว่าสันกันชนจะทื่อตัดกระดาดไม่ขาด จึงจะได้ทำการแข่งขัน

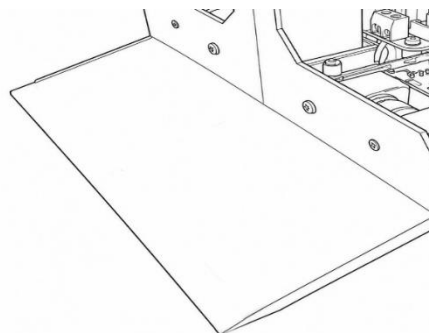
10.3) หากเป็นมุมแหลมหรือมุมฉากของกันชน ต้องทำให้ทื่อไม่คมเช่นกัน ใช้การตรวจสอบเช่นเดียวกับข้อ 10.2



ภาพประกอบคุณสมบัติของหุ่นยนต์



สันกันชนต้องมีลักษณะ ทู่ หรือ มีดทื่อ



สันกันชนหรือใบมีดต้องไม่มีลักษณะคม

กฎกติกาการแข่งขัน

1.1. รูปแบบการแข่งขัน

1.1.1. การแข่งขัน 1 แมตช์ มี 3 ยก ยกละ 2 นาที

1.1.2. ผู้ชนะการแข่งขันในแมตช์นั้นคือ ทีมที่ทำคะแนนได้ดีที่สุดใน 3 ยก เช่น ชนะ 2 ยกจาก 3 ยก และเมื่อชนะในแต่ละยก จะได้ 1 ยูโค(คะแนน) หากไม่มีทีมใดทำคะแนนได้ก่อนหมดเวลา จะถือว่า ยกนั้นเสมอกัน หากครบ 3 ยกแล้วไม่มีทีมใดทำได้ 2 ยูโค กรรมการจะตัดสินดังนี้

- หากทั้งสองทีม ได้ทีมละ 1 ยูโค(ชนะทีมละ1ยก) และมี 1 ยกที่เสมอกัน ทีมที่มีน้ำหนักเบากว่าจะเป็นผู้ชนะ
- หากเสมอกันทั้ง 3 ยก ทีมที่มีน้ำหนักเบากว่าจะเป็นผู้ชนะ
- หากแข่งขันไปแล้ว 2 ยก **ยังไม่มีทีมใดทำได้ 2 ยูโค** จะต้องทำการแข่งขันยกที่ 3 ตามปกติ

ตัวอย่าง1

ยกที่ 1 ทีม A ชนะ

ยกที่ 2 เสมอกัน

หากยกที่ 3 ทีม B ชนะ

จะตัดสินด้วยการชั่งน้ำหนัก ทีมที่มีน้ำหนักเบากว่าจะเป็นผู้ชนะ #

- หากเสมอกัน 2 ยก และมีทีมใดทีมนึงชนะ 1 ยกที่เหลือ ถือว่าทีมนั้นเป็นผู้ชนะในแมตช์นั้น

ตัวอย่าง2

ยกที่ 1 เสมอกัน

ยกที่ 2 เสมอกัน

ยกที่ 3 ทีม A ชนะ

จะตัดสินได้ว่า ทีม A เป็นผู้ชนะ #

1.1.3. การแข่งขันจะเป็นแบบดับเบิลอีลิมิเนชั่น (double elimination) คือ ทีมที่แพ้สองครั้งจะตกรอบ ทีมที่ชนะได้

เข้ารอบต่อไป และแข่งขันแบบแพ้คัดออกจนได้ทีมนะเลิศ, รองชนะเลิศอันดับ 1 และรองชนะเลิศอันดับ 2 ตามลำดับ ที่ทางผู้จัดการแข่งขันได้แจ้งไว้

Double elimination คือ รูปแบบการแข่งขันที่ผู้เข้าแข่งขันจะต้องแพ้ครบสองแมตช์ จึงจะถูกคัดออกจากการแข่งขัน แตกต่างจาก single elimination ที่จะถูกคัดออกทันทีที่แพ้เพียงแมตช์เดียว ผู้เข้าแข่งขันที่แพ้แมตช์แรกจะถูกย้ายไปแข่งขันใน "สายผู้แพ้" (losers' bracket) และจะมีโอกาสแก้ตัวอีกครั้ง

ลักษณะสำคัญ

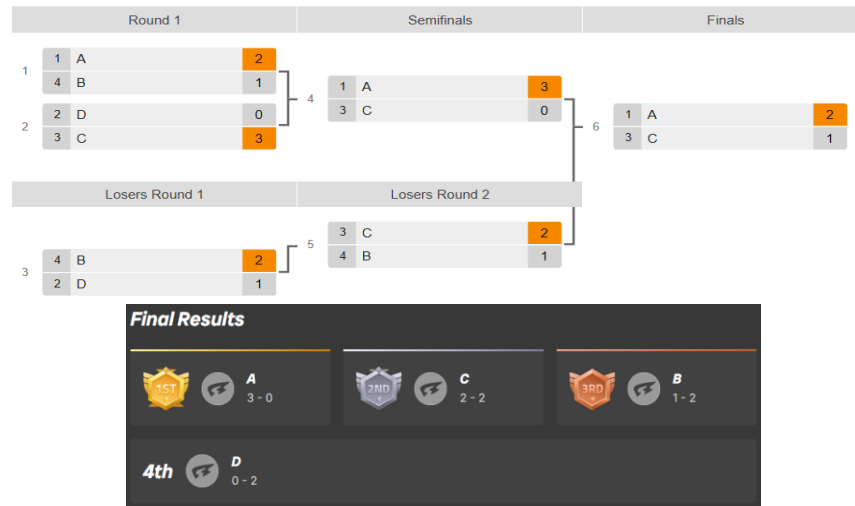
การแข่งขันแบ่งเป็นสองสาย : มีสายหลัก/สายบน (winners' bracket) สำหรับผู้ชนะ และสายรอง/สายล่าง (losers' bracket) สำหรับผู้แพ้

โอกาสครั้งที่สอง: หากแพ้ในสายหลัก จะไม่ถูกคัดออกทันที แต่จะตกลงไปแข่งขันในสายผู้แพ้ เพื่อหาโอกาสกลับเข้าสู่รอบชิงชนะเลิศ

Final Results

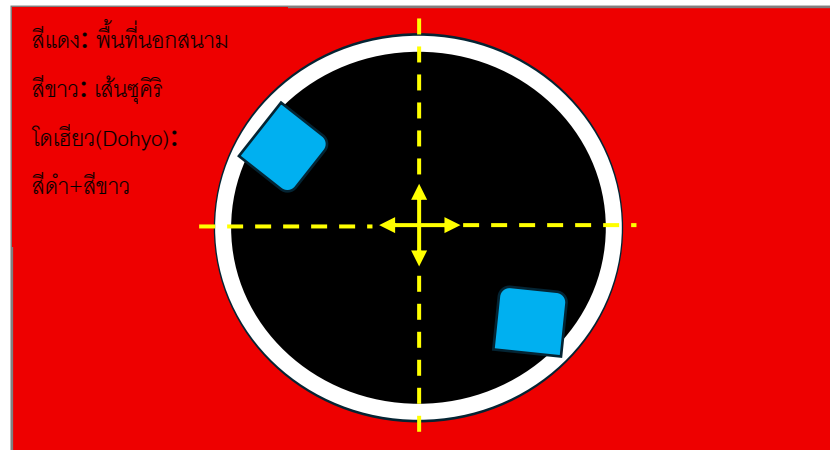
1ST D 4 - 0	2ND C 2 - 2	3RD B 1 - 2
4th E 1 - 2		
5th A 0 - 2		

กรณีจำนวนทีมที่สมัครแข่งขันเป็นเลขคู่ : ตัวอย่าง เช่น มีผู้เข้าแข่งขัน 4 ทีม มี 6 แมตช์



1.2. การเริ่มต้นการแข่งขัน/การเริ่มต้นใหม่/การจบการแข่งขัน

- 1.2.1 เมื่อกรรมการชานเรียก ผู้แข่งขันต้องมาพร้อมกันที่สนาม มีเวลาให้เตรียมความพร้อม 20-30 วินาที
- 1.2.2 กรรมการจะทำการโยนเครื่องหมายแบ่งขอบเขตสนามลงบนสนามแข่งขัน เครื่องหมายแบ่งขอบเขตสนามจะแบ่งสนาม ออกเป็น 4 ส่วน โดยหุ่นยนต์จะถูกวางในด้านตรงข้ามกันในเขตพื้นที่ที่กำหนด และ จะต้องมีส่วนหนึ่ง ส่วนใดของหุ่นยนต์สัมผัส/ทับกับเส้นซุคิริ(เส้นสีขาว) ตามตัวอย่างในภาพ



- 1.2.3 ในยกแรก ให้ทำการเสี่ยงทาย ทีมที่แพ้ในการเสี่ยงทาย ต้องนำหุ่นยนต์วางบนพื้นสนามตามข้อกำหนด 1.2.2 โดยหันด้านใด ของหุ่นยนต์เข้าหาฝ่ายตรงข้ามก็ได้ จากนั้นอีกหนึ่งทีมที่ชนะการเสี่ยงทายจะวางหุ่นยนต์ลงบนพื้นสนามตามหลัง เมื่อวางหุ่นยนต์แล้วห้ามเคลื่อนย้ายตำแหน่งหุ่นยนต์โดยเด็ดขาด
- 1.2.4 การเริ่มต้นการแข่งขัน ผู้เข้าแข่งขันกดปุ่มเปิดการทำงานทั้งตัวหุ่นยนต์และรีโมทควบคุมสามารถทดสอบการเคลื่อนไหวของหุ่นยนต์นอกสนามได้เท่านั้น(เวลาให้เตรียมความพร้อม) หลังหมดเวลาเตรียมความพร้อม หุ่นยนต์จะต้องวางบนสนามหยุดนิ่ง กรรมการให้สัญญาณ Countdown เมื่อได้ยินเสียงสัญญาณจังหวะสุดท้าย ผู้เข้าแข่งขันจึงเริ่มบังคับหุ่นยนต์ได้

- 1.2.5 ในยกที่สองเป็นต้นไป ทีมที่ชนะจากการแข่งขันในยกก่อนหน้าเป็นฝ่ายวางหุ่นยนต์บนพื้นสนามทับเส้นซูริริก่อน โดยหันด้านใดของหุ่นยนต์เข้าหาฝ่ายตรงข้ามก็ได้ จากนั้นทีมที่แพ้จากการแข่งขันในยกก่อนหน้าจะวางหุ่นยนต์ลงบนพื้นสนามตามหลัง
- 1.2.6 หลังจากให้ผู้เข้าแข่งขันส่งหุ่นยนต์ตรวจคุณสมบัติ ไม่สามารถซ่อมแซมได้อีกจนกว่าจะถึงลำดับการลงแข่งของตนเอง(เวลาเตรียมความพร้อม 20-30วินาที) และ รอบ 8 ทีมสุดท้ายอนุญาตให้ผู้เข้าแข่งขันซ่อมแซมหุ่นยนต์ในบริเวณสนามแข่งขันเท่านั้น ไม่อนุญาตให้นำเข้าอุปกรณ์ใดๆจากบุคคลภายนอก
- 1.2.7 การแข่งขันจะหยุดและเริ่มต้นใหม่ได้ก็ต่อเมื่อได้รับการประกาศจากกรรมการ
- 1.2.8 การแข่งขันจะจบลงอย่างเป็นทางการเมื่อหัวหน้ากรรมการประกาศ และให้ผู้แข่งขันนำหุ่นยนต์ออกจากสนาม

1.3. คะแนนยูโค

1.3.1 คะแนน 1 ยูโค จะเกิดขึ้นเมื่อ

- ฝ่ายหนึ่งสามารถทำให้ส่วนใดส่วนหนึ่งของหุ่นยนต์ฝ่ายตรงข้ามสัมผัสกับพื้นที่นอกโดเฮียว(Dohyo) ซึ่งก็คือพื้นที่นอกสนาม ฝ่ายที่ทำได้ก่อนจะได้คะแนน 1 ยูโค
- เมื่อส่วนใดส่วนหนึ่งของหุ่นยนต์ฝ่ายตรงข้ามสัมผัสกับพื้นที่นอกโดเฮียว(Dohyo) ด้วยตัวเอง คะแนน 1 ยูโคฝ่ายตรงข้ามจะได้
- เมื่อหุ่นยนต์ของฝ่ายใดฝ่ายหนึ่งไม่ทำงานหรือไม่มีความคืบหน้าในการเคลื่อนที่นาน 5 วินาที ฝ่ายที่ยังเคลื่อนที่อยู่เป็นผู้ชนะ
- เมื่อทีม A นำหุ่นยนต์วางบนสนามแข่งขันแล้วเกิดการเคลื่อนไหว ก่อนกรรมการให้สัญญาณกดจับเวลา ทีม B จะเป็นผู้ชนะทันที

1.3.2 ถ้าหุ่นยนต์ยังอยู่บนเส้นซูริริ ยังไม่ถึงว่าได้คะแนน ให้ทำการแข่งขันต่อไป

1.3.3 การแข่งขันจะหยุดเมื่อ

- หุ่นยนต์ทั้งสองกอดกันหรือประกบติดกันและไม่มีการเคลื่อนไหวใดๆทั้งคู่นาน 5 วินาที (เสมอกัน)
- ถ้าหากหุ่นยนต์ทั้งสองตัวไปสัมผัสกับพื้นที่นอกโดเฮียว(Dohyo) โดยไม่สามารถระบุได้อย่างชัดเจนว่าใครสัมผัสก่อนกรรมการจะตัดสินให้แข่งขันใหม่

1.4. การผิดกติกา

- 1.4.1 ผู้แข่งขันที่กระทำการดูถูก เหยียดหยามฝ่ายตรงข้าม ไม่ว่าจะโดยวาจาหรือการกระทำ หรือให้หุ่นยนต์ส่งเสียง, แสดงข้อความ หรือแสดงอาการกิริยาอันเป็นการดูถูก เหยียดหยามฝ่ายตรงข้าม จะถูกปรับแพ้
- 1.4.2 เข้าไปในพื้นที่วงแหวนในระหว่างการแข่งขัน หรือใช้อุปกรณ์ยกเว้นในกรณีเข้าไปเพื่อนำหุ่นยนต์ออกมาเมื่อหัวหน้ากรรมการ ประกาศให้คะแนนยูโคหรือในช่วงหยุดการแข่งขัน
- 1.4.3 โยนหรือนำชิ้นส่วนหรืออุปกรณ์ใด ๆ เข้าไปในพื้นที่วงแหวน
- 1.4.4 ผู้เข้าแข่งขันละเมิดกฎกติกาการแข่งขัน

- 1.4.5 เปลี่ยนหุ่นยนต์ระหว่างแข่งขัน ให้ออกจากเกมส์การแข่งขันทันที ให้ 2 ยูโค แก่ทีมฝ่ายตรงข้ามให้เป็นผู้ชนะ
- 1.4.6 ผู้เข้าแข่งขันออกนอกสนามโดยไม่แจ้งกรรมการ หรือ ไม่มีสตาฟติดตามออกนอกสนาม ตักเตือนเกิน 1 ครั้ง(หากมีครั้งที่ 2 ปรับแพ้ในแมตช์นั้นทันที)
- 1.4.7 มีการสื่อสารหรือชี้แนะจากบุคคลภายนอกที่ไม่ใช่ผู้เข้าแข่งขัน หรือมีบุคคลภายนอกก่อกวนกรรมการหรือผู้เข้าแข่งขันในระหว่างแข่ง ตักเตือนเกิน 1 ครั้ง(หากมีครั้งที่ 2 ทีมได้การดูแลของบุคคลดังกล่าวจะถูกปรับแพ้ในแมตช์นั้นทันที)
- 1.4.8 ผู้เข้าแข่งขันนำหุ่นยนต์ออกนอกสนามในระหว่างที่แข่งขัน
 - 1.4.6.1 กรณีนำหุ่นยนต์ออกนอกสนามแล้วมีบุคคลภายนอกช่วยซ่อมหรือมีปฏิสัมพันธ์ - ให้ปรับแพ้ในแมตช์ที่ผู้เข้าแข่งขันกำลังจะลงแข่งและให้ฝ่ายตรงข้าม 2 ยูโคเป็นผู้ชนะแทน
-หลังจากที่ปรับแพ้ในแมตช์ที่กำลังจะลงแข่งแล้วให้ออกจากการแข่งขันทันที
 - 1.4.6.2 กรณีนำหุ่นยนต์ออกนอกสนามโดยไม่มีบุคคลภายนอกช่วยซ่อมหรือไม่มีการปฏิสัมพันธ์ เช่น
-ซ่อมหุ่นยนต์เองนอกสนาม ให้ตักเตือน 1 ครั้ง (หากมีครั้งที่ 2 ให้ออกจากการแข่งขันทันที)
- 1.4.9 ผู้เข้าแข่งขันสร้างความเสียหายแก่พื้นโต๊ะเดฮิโย(Dohyo) ให้ออกจากเกมส์การแข่งขันทันที
- 1.4.10 เมื่อทีมใดนำหุ่นยนต์วางบนสนามแข่งขันแล้วเกิดการเคลื่อนไหว ก่อนกรรมการให้สัญญาณกดจับเวลา

1.5. บทลงโทษ

- 1.5.1 ผู้เข้าแข่งขันที่ทำผิดกติกาและข้อกำหนดในข้อ 1.4 จะถูกปรับแพ้ทันทีในแมตช์นั้นและให้คะแนน 2 ยูโคแก่ฝ่ายตรงข้ามทันที หรือให้ออกจากเกมส์การแข่งขันทันที ผู้กระทำผิดไม่มีสิทธิประท้วง
- 1.5.2 หากผู้ควบคุมทีมมีส่วนในการกระทำความผิดใด ๆ ทุกทีมที่อยู่ในการดูแลจะถูกตัดสิทธิ์การแข่งขัน
- 1.5.3 ผู้เข้าแข่งขันทำสนามชำรุดเสียหายให้ออกจากการแข่งขันทันที
- 1.5.4 ผู้เข้าแข่งขันแสดงพฤติกรรมไม่เหมาะสมกับรางวัลที่ได้รับ หรือ สร้างความเสียหายต่อกรรมการทั้งทางกาย วาจา ใจ ให้ออกจากการแข่งขันทันทีและเลื่อนลำดับให้ทีมถัดไปได้รับรางวัลนั้นแทน
- 1.5.5 ผู้ควบคุมทีมสร้างความเสียหายต่อกรรมการทั้งทางกาย วาจา ใจ หรือ ก่อกวนกรรมการตัดสินให้ทีมได้การควบคุมดูแลทุกทีมออกจากการแข่งขันทันทีปรับแพ้แม้ว่าจะได้ลำดับรางวัลแล้วก็ตาม

1.6. อุบัติเหตุในการแข่งขัน

- 1.6.1 ขอยุติการแข่งขันได้หากหุ่นยนต์ของตนเองประสบอุบัติเหตุจนแข่งขันต่อไม่ได้โดยสงสัยว่าอีกฝ่ายมีส่วนเกี่ยวข้อง
 - การไม่สามารถแข่งขันต่อได้หากมีอุบัติเหตุเกิดขึ้นจนไม่สามารถแข่งขันต่อได้ กรรมการจะพิจารณาว่า ทีมใดเป็นต้นเหตุของอุบัติเหตุที่ทีมนั้นต้องเป็นฝ่ายแพ้ ถ้าตัดสินไม่ได้หรือไม่มีผู้ใดผิด จะถือว่าทีมที่แข่งต่อไม่ได้เป็นฝ่ายแพ้
 - เวลาสำหรับการพิจารณากรณีเกิดอุบัติเหตุขึ้นอยู่กับคณะกรรมการ ต้องไม่เกิน 5 นาที

- 1.6.2 การให้ยูโคแก่ทีมที่ไม่สามารถแข่งขันต่อได้ในกรณีเกิดเหตุการณ์ในข้อที่ 1.6.1 (ทีมที่ก่อเหตุการณ์การตัดสินแล้วว่าก่อเหตุจริง) ทีมที่ไม่สามารถแข่งขันต่อได้จะได้รับ 2 ยูโค ทำให้เป็นผู้ชนะการแข่งขัน(หากมีอยู่แล้ว 1 ยูโค จะได้รับเพิ่ม 1 ยูโคเพื่อทำให้เป็นผู้ชนะในแมตช์นั้นทันที)
- 1.6.3 **คำตัดสินของคณะกรรมการถือเป็นที่สุด ไม่สามารถโต้แย้งได้หลังเสร็จสิ้นการแข่งขัน**