

④ 極小バランス

(最大減点40点)

(ねらい)

内輪差などを考慮した確かな車両誘導技術で走行できる、低速走行時の「バランス」運転技能向上をねらいに設けられた課題。

〈走り方〉

- ① 発進位置において正しい姿勢で停止し、審判員の合図で後方の安全を確認し、発進する。

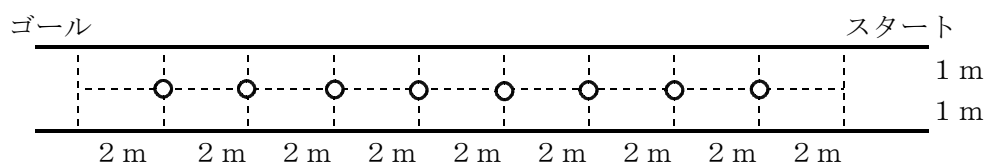
※ 発進後の立座、着座、中腰等の姿勢は自由とする。

- ② 課題の入口から出口までの間に設けられたパイロン、マーカー、側線などに接触しないように、センターのパイロンを左右に縫って走行する。
- ③ 停止位置で停止し、審判員のチェックを受け指示に従う。

〈その他〉

- ① 基準タイム：30秒以上（1／100秒以下切り捨て）
- ② 進入コースは、左右どちらからでも良い。
- ③ 車両が停止又は、後退した状態での足つきは、「足ささえ」とする。

〈コース図〉



※センターのパイロン：未来工業 TS カップリング（ストレートタイプ）
PVF-36J（全長92mm、直径mm）を使用。

〈採点基準〉

項 目	減 点	項 目	減 点	項 目	減 点
コースアウト	40	安全不確認	20	両足ばなれ	10
転倒	40	パイロン接触		基準タイム未満	
指示違反	40	(1回につき)	10	(1秒につき)	5
足ささえ	20	発進手間取り	10	エンスト	
				(1回につき)	5
※ 基準タイム 30秒		足つき	10	片足ばなれ	5

※パイロンをジグザグに通過しなかった場合はコースアウトになります。