

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。

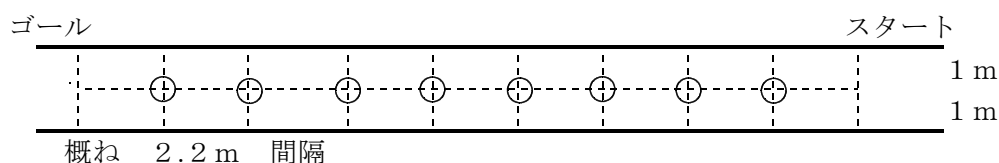
〈その他〉

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。