

Regulamin Micromouse:

1. Definicje:

1. Uczestnik – osoba, która bierze udział w zawodach w sposób bierny lub czynny np. zawodnik, sędzia, organizator lub widz.
2. Zawodnik – osoba, która przygotowała robota i opiekuje się nim w trakcie zawodów.
3. Konstruktor – patrz Zawodnik.
4. Drużyna – grupa Zawodników i/lub Uczestników, którzy samodzielnie zbudowali i/lub zaprogramowali Robota, tworząc algorytm, biorąc udział w Zawodach.
5. Organizator – osoba nadzorująca i wpływająca na przebieg Zawodów. Posiada imienny identyfikator z napisem „Organizator”.
6. Sędzia – osoba koordynująca przebieg danej konkurencji w trakcie Zawodów.
7. Robot – urządzenie mechatroniczne zasilane energią elektryczną, w pewnym stopniu autonomiczne (reagujące na otoczenie).

2. Zasady ogólne:

8. Robot dopuszczony do udziału w zawodach musi spełniać wszystkie podpunkty zawarte w regulaminie Zasad Ogólnych.
9. Celem robota w konkurencji micromouse jest jak najszybsze przejechanie oraz rozwiązanie autonomicznie labiryntu.
10. W konkurencji wyłaniane są trzy roboty, które pokonały labirynt w najkrótszym czasie.
11. Konkurencja rozgrywana jest w jednym etapie (pomijany jest etap kwalifikacji).
12. Maksymalne wymiary robota nie mogą przekraczać 25 cm x 25cm
13. Organizatorzy nie przewidują ograniczeń, co do masy.

2. Zasady przejazdu:

1. Przejazd robota rozpoczyna się wraz ze znakiem sędziego. Po ukończeniu przejazdu zawodnik jest zobowiązany usunąć robota z trasy.
2. Robot podczas przejazdu musi poruszać się autonomicznie jednak dopuszcza się włączenie przez zawodnika robota oraz późniejsze wyłączenie odpowiednio na starcie i mecie toru.
3. Przejazd pomiarowy robota rozpoczyna i kończy się po przekroczeniu najbardziej wysuniętą częścią robota linii startowej.
4. Pomiar czasu przejazdu będzie realizowany za pomocą bramek pomiarowych lub stopera w zależności od dostępności urządzeń.

5. Rozwiązanie labiryntu polega na jego przeszukaniu i odnalezieniu najkrótszej (bądź najszybszej – nie zawsze są one równoważne) drogi z kwadratu startowego (jest to jeden z narożników labiryntu) do środka labiryntu.
6. Robot nie może przeskakiwać ani przekraczać w jakikolwiek sposób ścian labiryntu.
7. Przed rozpoczęciem zawodów labirynt będzie udostępniony zawodnikom na 2 godziny w celu zapewnienia wszystkim możliwości skalibrowania robotów.
8. Każdy robot będzie miał jedno podejście trwające 10 minut zawodnik może w dowolnym momencie przerwać podejście i zrezygnować z dalszych prób.
9. W czasie 10 minut robot może wykonać dowolną ilość przejazdów pomiarowych.
10. W powyżej określonym czasie robot może dokonać: eksploracji labiryntu, zmapowania go, wyznaczenia najkrótszej drogi do celu i powrotu do narożnika startowego oraz wykonania kilku przejazdów pomiarowych (FAST RUN).
11. W chwili pierwszego dotarcia do celu zostaje zapisany pierwszy pomiar czasu – zadanie zostaje uznane za zrealizowane.
12. Robot po umieszczeniu w labiryncie i wystartowaniu na znak sędziego musi działać autonomicznie.
13. Dopuszcza się jednak dwa przypadki, w których zawodnik może dotknąć robota znajdującego się w labiryncie:
 1. Robot zablokował się – Kara: 3 sekundy doliczone do mierzonego czasu.
 2. Zawodnik zdecyduje się przerwać przejazd pomiarowy (robot zostaje przeniesiony do narożnika startowego i wystartowany jeszcze raz) – Kara: dopuszczalny czas trwania podejścia (10 min.) zostaje skrócony o 20 sekund.
14. W klasyfikacji generalnej będzie brany pod uwagę najlepszy uzyskany czas przejazdu do celu wraz z nałożonymi karami podczas przejazdu.
15. Za każdą grupę odpowiada dwóch sędziów (Pierwszy i Drugi sędzia).
16. Pierwszy sędzia: odpowiada za mierzenie czasu przejazdów pomiarowych oraz liczenie kar (w przypadku wątpliwości przed podjęciem decyzji ma możliwość skonsultowania się z Drugim sędzią).
17. Drugi sędzia: odpowiada za mierzenia czasu trwania podejścia i liczenia restartów oraz stanowi pomoc dla Pierwszego sędziego.
18. Decyzje sędziów nie podlegają dyskusji.

3. Specyfikacje labiryntu:

1. Labirynt składa się z 256 (16×16) kwadratowych elementów o wymiarach 180×180 mm pooddzielanych między sobą ściankami o grubości 12 mm i wysokości 50 mm.

2. Podłoże pod labiryntem jest czarne, ściany są białe, górna krawędź każdej ściany jest pokryta czerwoną farbą.
3. Labirynt zostanie utworzony z opisanych elementów w dniu zawodów.
4. Podłoga labiryntu MicroMouse będzie składać się z 8 płyt pokrytych gumą w celu eliminacji uskoków, uskoki między płytami nie będą przekraczać 1mm.

4. Kwestie sporne, odpowiedzialność i dyskwalifikacje:

1. Spory związane z regulaminem są rozstrzygane przez Sędziego konkurencji.
2. Spory, które dotyczą sytuacji nieopisanych w regulaminie są rozstrzygane przez Sędziego Głównego.
3. Odpowiedzialność za działania członków Drużyny ponosi Drużyna
4. W przypadku nieprzestrzegania zasad fair-play, Sędzia Główny może nałożyć karę na Drużynę w postaci punktów karnych. Przydzielanie punktów karnych nie jest opisane w niniejszym regulaminie.
5. W przypadku członków Drużyny, którzy swoim zachowaniem naruszają: normy moralne, dobre obyczaje, godność człowieka, uczucia religijne lub bezpieczeństwo Uczestników, Sędzia Główny może nałożyć karę w postaci punktów karnych lub całkowitej dyskwalifikacji.
6. Dyskwalifikacja Drużyny unieważnia wszystkie wyniki uzyskane w trakcie Zawodów
7. Drużyna, która została zdyskwalifikowana ma obowiązek zwrócić nagrody zdobyte w trakcie Zawodów.
8. Decyzja Sędziego Głównego jest ostateczna.

5. Zgoda na publikację

Rejestrując robota zawodnik wyraża zgodę na publikację podstawowych informacji na jego temat: nazwa drużyny, nazwa robota, opis robota, godności zawodników drużyny. Tym samym organizator ma również możliwość publikacji bez wcześniejszej zgody drużyny materiałów w postaci: zdjęć oraz filmów w celach informacyjnych oraz promocyjnych.

Wszelkie sporne nieokreślone sytuacje w powyższym regulaminie są rozstrzygane przez sędziego głównego.