

Załącznik do regulaminu

XI edycji festiwalu ROBOCOMP

Regulamin konkurencji Robosprint

Rozdział I - Specyfikacja robotów.....	2
Rozdział II - Przebieg konkurencji.....	3

Rozdział I - Specyfikacja robotów

1. Roboty muszą być autorskimi konstrukcjami.
2. Wymiary robota nie mogą przekraczać wymiarów toru startowego.
3. Waga i wysokość nie są ograniczone.
4. Komunikacja z robotem podczas startu w konkurencji ogranicza się do zdalnego włączania oraz wyłączenia robota.
5. Robot musi poruszać się w pełni autonomicznie podczas rozgrywania konkurencji.
6. Robot musi być tak zaprojektowany aby mógł wystartować/zatrzymać się na sygnał sędziów.
7. Kończyny robota muszą być mechanicznie niezależne oraz posiadać minimum 2 stopnie swobody.
8. Ruch robota odbywa się poprzez sekwencje ruchów kończyn (np. montaż kół do kończyn jest niedozwolony).
9. Robot nie może być wyposażony w peryferia odciążające bądź też redukujące czas kontaktu z podłożem takie jak: skrzydła, wirniki, turbiny, silniki rakietowe itd.
10. Funkcjonalność robota nie może zależeć od czynników takich jak dźwięk oraz światło.

Rozdział II - Przebieg konkurencji

1. Konkurencja będzie przeprowadzona w dwóch fazach:
 - Eliminacje
 - Finały
2. Liczba prób w każdej fazie jest ograniczona do trzech.
3. Tor startowy ma 3m długości i 1.5m szerokości.
4. Podejście pomiarowe kończy się po przekroczeniu linii mety.
5. Sędzia może unieważnić podejście, gdy robot będzie na trasie dłużej niż 4 min.
6. Pomiar czasu podejścia będzie realizowany za pomocą urządzenia pomiarowego, które może obejmować m.in. systemy oparte na czujnikach przerwania wiązek światła lub inne dostępne urządzenia mierzące czas.
7. W przypadku, gdy robot opuści trasę w taki sposób, że żaden z jego elementów nie będzie znajdował się na trasie, powinien on wrócić do miejsca, w którym opuścił trasę lub wcześniejszego w celu kontynuowania podejścia.
8. Sędziowie decydują o końcu eliminacji oraz o kolejności rozgrywanych rund.
9. Do finału dostaje się 6 robotów z najlepszymi czasami kwalifikacji.
10. Kolejność startowania robotów w finałach jest ustalana przez sędziego.
11. W finale każdy robot ma 3 próby.
12. W przypadku małej liczby robotów (nie większej niż 6) sędziowie mogą zdecydować o rozegraniu tylko etapu finałowego
13. Zwycięza robot który pokona trasę w najkrótszym czasie