

Robot Explorer Junior

REGOLAMENTO

Ver. 2.0 - Febbraio 2018 (in rosso le variazioni rispetto alla versione precedente)

1 - Finalità e descrizione della prova.

La competizione intende premiare le competenze tecniche e la creatività dei partecipanti, manifestate mediante:

- la ricerca di soluzioni originali;
- la capacità di progettare e realizzare dispositivi complessi;
- lo studio di adeguati comportamenti ed efficaci strategie di controllo;
- la sinergia di conoscenze multidisciplinari.

La competizione consiste in una gara fra robot in miniatura progettati e realizzati da concorrenti, singoli o a gruppi, organizzati in squadre. Ogni squadra può partecipare con uno o più minirobot.

I minirobot devono essere capaci:

- di muoversi autonomamente alla ricerca di obiettivi collocati in posizione fisse e sconosciute all'interno di un campo di gara assegnato;
- di individuare la posizione degli obiettivi : delle lampadine (o luci led);
- di evitare gli ostacoli collocati in posizioni fisse e sconosciute all'interno del campo di gara.

2 - Campo di gara

2.1 Il campo di gara è formato da una superficie piana di dimensioni pari a 2 x 4 metri, di colore nero.

2.1.1 Il perimetro del campo di gara è delimitato da un bordo, di colore bianco, di altezza pari a 300 millimetri.

2.1.2 È possibile la presenza, nella superficie del campo di gara, di dislivelli di altezza massima pari a 10 millimetri. **In caso di non superamento del dislivello solo la giuria lo può facilitare senza penalità per il minirobot.**

2.2 Gli ostacoli, di colore bianco e distribuiti nel campo di gara, hanno la forma di parallelepipedo e dimensioni pari a 400 x 220 x 300 millimetri.

2.2.1 Ogni ostacolo poggia sul campo di gara su una qualsiasi delle proprie superfici laterali.

2.2.2 Gli ostacoli presenti nel campo di gara possono essere disposti in modo da formare dei corridoi di larghezza non inferiore a 300 millimetri.

2.2.3 **Gli ostacoli presenti nel campo di gara possono essere disposti con qualunque angolazione.**

3 - Modalità di partecipazione

3.1 Per partecipare alla competizione ogni singolo minirobot deve poter essere interamente contenuto all'interno di un parallelepipedo di dimensioni 200 x 200 x 250 millimetri. **Sono esclusi eventuali manici o dispositivi utilizzati per rimuovere il minirobot dal campo di gara.**

3.2 Sono esclusi eventuali "baffi" sensorizzati per l'individuazione di ostacoli. Ogni squadra può partecipare alla competizione con **uno o più minirobot**, con le seguenti modalità:

3.2.1 Partecipazione alla gara con un singolo minirobot.

3.2.2 Partecipazione alla gara con più minirobot. In ogni singola prova, a sua discrezione, la squadra può schierare:

a. un solo minirobot, identico o diverso da prova a prova;
b. più minirobot contemporaneamente in una qualsiasi delle prove o in tutte le prove. In questo caso viene assegnato alla squadra il migliore tra i punteggi realizzati da ogni singolo minirobot;
c. partecipazione alla gara con più minirobot di dimensioni tali da poter essere contenuti, tutti, interamente e contemporaneamente, in un parallelepipedo di 200 x 200 x 250 millimetri. In questo caso il punteggio complessivo della prova assegnato alla squadra viene calcolato sommando i punteggi realizzati da ogni singolo minirobot.

Ogni minirobot può partecipare ad una sola categoria scelta dalla squadra.

4 - Svolgimento della gara

4.1 Ogni squadra ha la possibilità, prima della competizione, di provare i propri minirobot in un campo simile a quello di gara.

4.2 **dieci minuti** prima dell'inizio della competizione viene presentato il campo di gara con la collocazione e disposizione degli ostacoli e delle sorgenti relativi alla prima prova.

4.2.1 Sono possibili modifiche alla disposizione di ostacoli e obiettivi per ciascuna delle prove successiva alla prima.

4.2.2 Contestualmente si procede alle verifiche tecniche sui minirobot e quindi al sorteggio per la determinazione dell'ordine di partenza della prima prova dei minirobot.

4.2.3 Dal momento della sua presentazione, il campo di gara può essere solamente visionato dalle squadre partecipanti alla competizione.

4.3 La gara è articolata in più prove, la giuria stabilirà prima dell'inizio della gara la durata di ciascuna prova, tipicamente 3 minuti, che rappresenta il tempo massimo a disposizione di ciascun minirobot per individuare correttamente tutti gli obiettivi.

4.3.1 Il numero delle prove può essere modificato, ad insindacabile giudizio della giuria, per sopraggiunte ed inderogabili esigenze operative e/o tecniche.

4.4 L'ordine di partenza di ogni prova, successiva alla prima, è determinato dalla classifica della prova precedente: la squadra ultima classificata nella prova precedente partecipa per prima nella successiva, e così via.

4.5 Cinque minuti prima dell'inizio della propria prova la squadra partecipante è ufficialmente invitata a consegnare il proprio o i propri minirobot alla giuria. Se, trascorsi tre minuti dall'invito, la squadra non ha consegnato il proprio o i propri minirobot è considerata ritardataria. Le squadre ritardatarie possono partecipare alla prova in corso, su loro richiesta e nel rispetto dell'ordine di partenza, solo al termine delle prove effettuate dalle squadre in regola con la consegna.

4.5.1 Il punteggio, relativo alla prova in corso, realizzato dalle squadre ritardatarie viene, ai fini della classifica parziale della prova e di quella finale, penalizzato con un punto.

4.5.2 In ogni caso, trascorsi 15 (quindici) minuti dall'invito, la squadra che non ha consegnato alla giuria il proprio o i propri minirobot viene esclusa dall'effettuazione della prova in corso.

4.6 La posizione e il relativo orientamento di partenza dei minirobot all'interno del campo di gara sono resi noti solo al momento della partenza del primo minirobot designato per la prova in corso.

4.6.1 Posizione ed orientamento possono essere diversi per ogni prova, ma identici per tutte le squadre.

4.7 La prova si considera conclusa quando tutte gli obiettivi sono stati correttamente individuati, o quando è scaduto il tempo massimo previsto per la prova.

4.8 In caso di "deadlock" del minirobot, la squadra può chiedere alla giuria la fine della prova; in entrambi i casi la prova si considera conclusa per esaurimento del tempo massimo a disposizione, indipendentemente dalla durata effettiva della prova.

4.9 Conclusa la prova, tutti i minirobot vengono riconsegnati al responsabile della squadra di appartenenza.

5 - Classifica finale e proclamazione della squadra vincente

5.1 La classifica finale è compilata sulla base del punteggio ottenuto da ciascuna squadra come somma dei propri punteggi parziali realizzati nelle singole prove con le modalità precedentemente descritte.

5.2 Risulta prima classificata, e vincitrice della competizione, la squadra con il maggior punteggio; a scalare vengono classificate tutte le altre squadre.

5.3 Tra due squadre prime classificate con lo stesso punteggio viene considerata vincitrice quella che

lo ha ottenuto con il maggior numero di prove o, in caso di ulteriore parità, con il minor tempo totale, ottenuto come somma dei propri tempi di ogni singola prova. Nel caso di ulteriore parità di punteggio, può essere svolta una prova supplementare solo per le squadre a pari punteggio.

5.4 La giuria può squalificare una squadra se la strategia adottata dal minirobot o dai minirobot non è ritenuta conforme ai principi ispiratori della competizione.

6-Obiettivi

Gli obiettivi che i minirobot devono individuare ed identificare sono costituiti da : sorgenti luminose direzionali poste ad un'altezza di 100 millimetri dal piano di gara e inglobate negli ostacoli (bordi del campo inclusi), o in una posizione che ne garantisce comunque la discriminazione rispetto agli ostacoli;

7- Ostacoli

Gli ostacoli che i minirobot devono evitare sono costituiti da parallelepipedi di colore bianco e dimensioni pari a 400 x 220 x 300 millimetri; poggiano sul campo di gara su una qualsiasi delle proprie superfici laterali.

7.1 Gli ostacoli sono distribuiti nel campo di gara e possono formare dei corridoi di larghezza non inferiore a 300 millimetri.

7.2 Sono considerati ostacoli, a tutti gli effetti, anche i bordi del campo di gara.

8 - Individuazione degli obiettivi

Un obiettivo è correttamente individuato se e solo se:

- a. il minirobot si arresta nelle vicinanze dell'obiettivo per un tempo minimo di 3 (tre) secondi;
- b. la sosta avviene in modo che un qualsiasi punto del minirobot (baffi esclusi) sia ad una distanza dall'obiettivo minore o uguale a 250 millimetri (**la zona è evidenziata da una linea bianca tracciata dalla giuria**);
- c. l'avvenuto raggiungimento ed individuazione dell'obiettivo viene segnalato dal minirobot mediante uno specifico segnale luminoso (**di colore Verde – segnalazione standard**) o acustico, in funzione dell'obiettivo raggiunto

Se viene usata una segnalazione diversa da quella standard, questa va dichiarata alla giuria PRIMA dell'inizio della prova.

9- Punteggio

Per ogni sorgente individuata vengono assegnati 2 punti.

10 - Penalità

10.1 Costituisce penalità il contatto (**urto non controllato**) tra una qualsiasi parte del minirobot, ad eccezione di eventuali baffi sensorizzati, e un qualunque punto dell'ostacolo o della sorgente o di un altro minirobot.

10.2 Costituisce penalità qualsiasi contatto con il robot della squadra (intervento tecnico sul robot durante la gara, ad esempio il cambio della batteria). **Durante l'intervento tecnico il tempo a disposizione NON VIENE FERMATO ma prosegue fino alla scadenza.**

10.3 Costituisce penalità la “copertura” della luce, da parte della giuria, per facilitare l'allontanamento del minirobot.

Penalità per urti contro gli ostacoli:

Ostacolo	Punti
Ostacolo generico	-1

Penalità generiche:

Penalità	Punti
Ritardo nella risposta alla chiamata del minirobot	-1
Mancata presentazione alla chiamata del minirobot	-5

Se per esigenze organizzative la scuola o la persona partecipante non riesce ad arrivare in tempo per l'inizio della gara o partecipa in una sola giornata può RECUPERARE la prova SOLO SE HA AVVERTITO IN ANTICIPO la giuria.