

Марафон шагающих роботов

Регламент соревнований РобоФинист

Версия 4.5 от 19.08.2024

1. Общие положения

Заезд проводится каждой командой независимо. Команда выставляет одного робота.

1.1. Задание соревнований

Роботу необходимо за минимальное время преодолеть трассу по заданной траектории движения.

1.2. Ограничения

Команда должна удовлетворять следующим требованиям, если иное не установлено организационным комитетом конкретного мероприятия:

- количество участников в команде 2 или меньше (количество руководителей не ограничено)
- самому старшему участнику команды в год проведения соревнований исполняется 19 или менее лет.

2. Требования к роботу

Робот должен удовлетворять следующим требованиям:

- длина – менее 400 мм;
- ширина – менее 400 мм;
- высота – без ограничений;
- масса – без ограничений;

После начала заезда робот может превышать установленные требования к габаритным размерам для осуществления движения.

Робот должен быть полностью автономным, телеуправление в любом виде запрещено. Программа, управляющая движением робота, должна быть создана непосредственно участниками команды.

Робот должен быть собран из отдельных деталей. Готовые роботы и/или имеющие предустановленные производителем программы движения, не допускаются к участию в соревнованиях.

Конструктивное исполнение робота должно обеспечивать срабатывание системы «старт-финиш».

Шины и другие компоненты робота (в выключенном состоянии), контактирующие с полигоном, не должны быть способны поднять и удерживать лист А4 плотностью 80 г/м² более, чем 2 секунды.

Робот может перемещаться шагом, бегом либо прыжками (в любой последовательности). Робот должен касаться поверхности полигона только ногами.

У робота не должно быть колес, шестерней, какой-либо частью касающихся поверхности полигона, в том числе жестко зафиксированных, в том числе плашмя.

Робот должен иметь хотя бы одну ногу. Максимальное число ног у робота не ограничено.

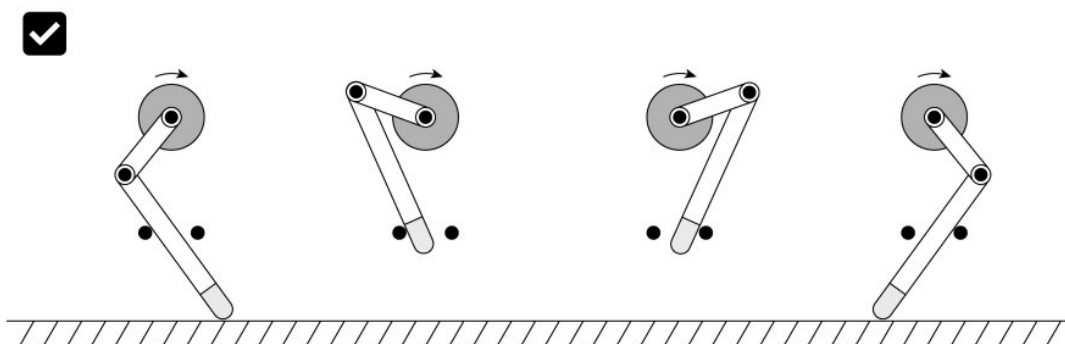
Каждая нога должна состоять, как минимум, из двух независимых шарнирно соединенных подвижных звеньев (жестких элементов).

В любой момент времени любая стопа ноги робота не должна находиться выше точки крепления этой ноги к телу робота.

Стопа ноги - нижняя часть звена, соприкасающаяся с поверхностью полигона.

Примеры конструкций, которые не являются ногами:

- колеса с разомкнутым ободом, со спицами или любыми другими радиальными элементами, для создания подобия ног
- гусеничные ленты, в том числе, в виде тяговых ремней со шпильками или роликовых цепей со «ступнями» (независимо от способа закрепления)
- «нога» в целом, при движении совершающая полные обороты с вращением (поворотом детали на 360 градусов) вокруг некоторой оси.
- «нога», опорная часть которой неподвижна относительно корпуса робота



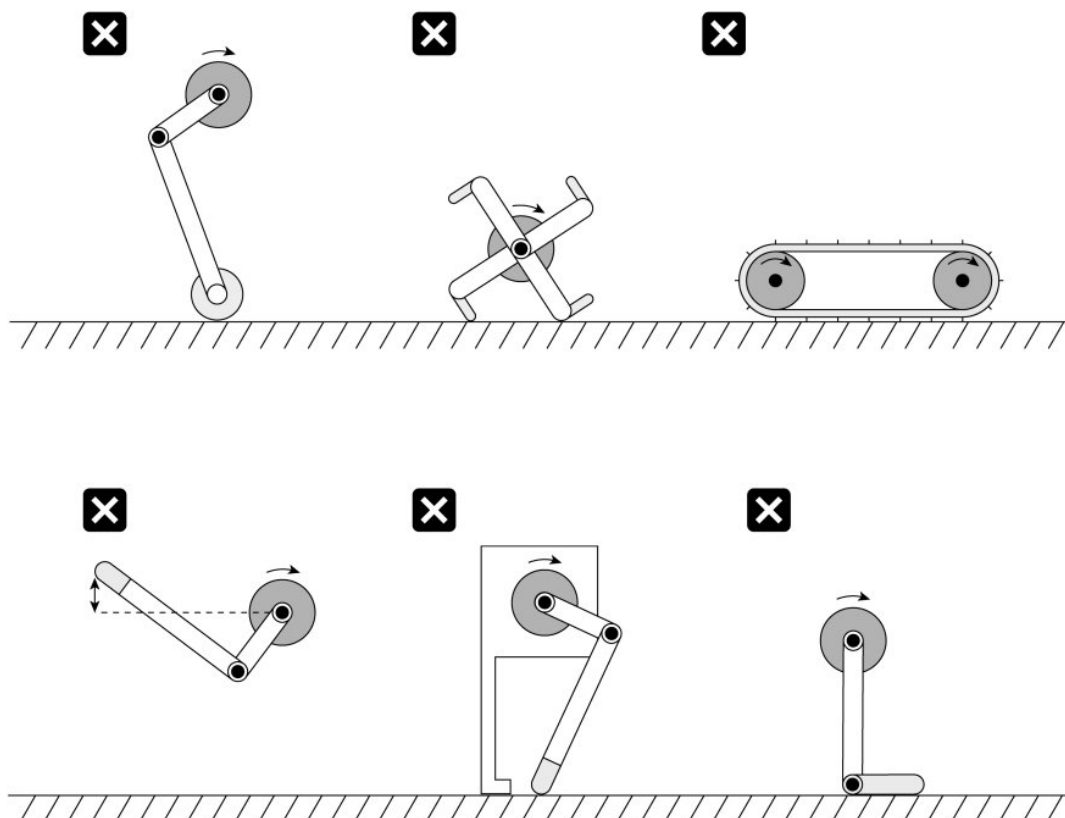


Рис. 1. Примеры конструкций

3. Описание полигона

Полигон представляет собой плоскую прямоугольную поверхность белого цвета, изготовленную из произвольного материала с нанесенной на нее черной линией. Опционально литой баннер плотностью 400-500 г/м².

Линия старта (финиша) отмечается прерывистой линией ориентированной перпендикулярно линии трассы. Она выполняется двумя отдельными полосками в цвет линии трассы, шириной 10 мм, длиной 50-75 мм с просветом между ними в половину максимально допустимой ширины робота.

Линия старта (финиша) может быть размещена на любом прямом участке трассы не менее чем в 100 мм от ближайшего скругления.

Длина трассы – 15000+/-5000 мм

Размеры полигона и рисунок трассы устанавливается организаторами мероприятия.

Характеристики линии:

- ширина – 50 мм

- радиус кривизны – не менее 300 мм
- форма - непрерывная непересекающаяся
- свободное пространство - не менее 300 мм с обеих сторон

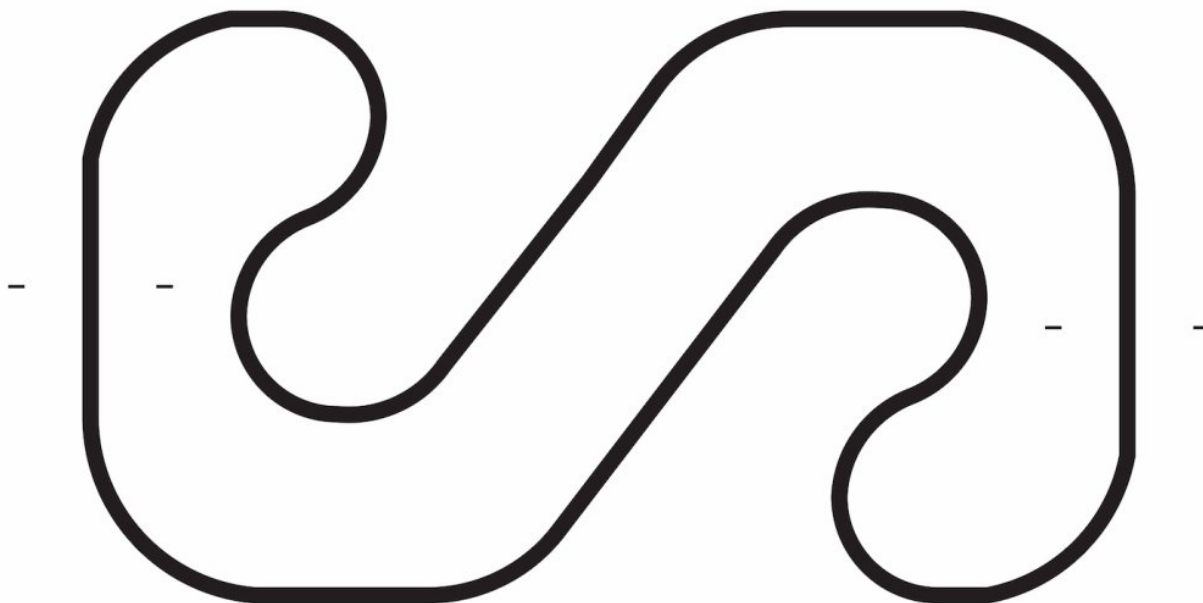


Рис. 2. Пример полигона

4. Порядок проведения соревнований

Максимально допустимое время выполнения заезда 5 3 минуты.

Перед началом заезда робот устанавливается перед линией старта так, чтобы его проекция не пересекала ее.

Время заезда фиксируется системой «старт-финиш» или непосредственно судьей с использованием секундомера, по усмотрению организатора соревнований. Зафиксированное время окончательно и пересмотру не подлежит.

Заезд останавливается, если закончилось время, отведенное на выполнение заезда.

Время заезда отсчитывается от момента пересечения роботом линии старта до момента пересечения роботом линии финиша. Робот считается пересекшим линию, когда его проекция на поле пересекает линию.

Количество попыток определяется организаторами в день соревнований.

В зачёт идёт попытка с наименьшим временем заезда.



5. Условия дисквалификации

Дисквалификация попытки производится в случаях:

- робот действует неавтономно (осуществляется внешнее управление роботом)
- во время заезда участник коснулся полигона или робота
- задание не выполнено за установленное время заезда
- робот сошел с линии (проекция робота не находится на линии)
- какая-либо часть робота, кроме ноги, коснулась полигона

6. Подсчет баллов

Не производится.

7. Порядок определения победителя

Победителем объявляется команда, чей робот затратил на преодоление трассы наименьшее время.