

# ROBODRIFT2017

## Regulamin zawodów

### Kategoria Rescue Bots

## §1 Organizacja zawodów

### 1.1 Organizator

Organizatorem zawodów Robo-Drift 2017 jest Międzywydziałowe Koło Naukowe Mechatroniki „Synergia” działające przy Katedrze Inżynierii Biomedycznej, Mechatroniki i Teorii Maszyn (Politechnika Wrocławska, Wydział Mechaniczny) oraz Stowarzyszenie na Rzecz Rozwoju Nauki i Kultury „Progresja”.

Kontakt:

MIĘDZYWYDZIAŁOWE KOŁO NAUKOWE MECHATRONIKI „SYNERGIA”

UL. ŁUKASIEWICZA 7/9 50-371 WROCŁAW

[synergia@pwr.wroc.pl](mailto:synergia@pwr.wroc.pl)

WWW.ROBO-DRIFT.PWR.WROC.PL

### 1.2 Miejsce i termin zawodów

Politechnika Wrocławska, Strefa Kultury Studenckiej (budynek C-18), 4 piętro parkingu. w niedzielę 14 maja 2017r, godzina rozpoczęcia zostanie opublikowana przez Organizatorów na stronie internetowej <http://robo-drift.pwr.wroc.pl>.

### 1.3 Harmonogram zawodów

Ogólny harmonogram zawodów zostanie zamieszczony na stronie internetowej Organizatorów. Szczegółowy harmonogram będzie opublikowany w dniu zawodów.

## §2 Zasady uczestnictwa

### 2.1 Rejestracja drużyny

Aby wziąć udział w zawodach należy dokonać rejestracji poprzez stronę internetową: <http://robo-drift.pwr.wroc.pl>, data rozpoczęcia rejestracji zostanie podana przez Organizatorów na stronie internetowej. Drużyny mogą zgłaszać dowolną liczbę pojazdów spełniających wymogi w każdej z kategorii.

### §3 Opis konkurencji

3.1 Niedzielny poranek, nagle...nastąpiło trzęsienie ziemi, zawalił się budynek...w fabryce niebezpiecznych substancji nastąpił wybuch. Ze względu na niebezpieczeństwo wystąpienie zespołu ratowniczego może nastąpić dopiero po wcześniejszym rozpoznaniu terenu przez roboty.

3.2 Sprawdź, czy Twój robot zdoła uratować społeczność przed katastrofą! Czy będzie wystarczająco precyzyjny, silny, szybki, czy będzie wyposażony w odpowiednie narzędzia... czy zdoła pokonać napotkane przeszkody?

### §4 Specyfikacja dopuszczonych robotów

4.1 Szerokość do 80 cm. Jest to zależnie od szerokości modułów przeszkód (ok 80x125 cm)

4.2 Wyposażenie oraz sposób przemieszczanie nie może niszczyć infrastruktury (chyba, że sposób pokonania przeszkody został określony przez organizatorów)

### §5 Kategorie

5.1 Roboty zdalnie sterowane,

a)operator nie będzie mógł bezpośrednio obserwować robota,

b)stanowisko operatora będzie oddalone max 25 m od toru

5.2 Roboty autonomiczne (wybrane przeszkody oznaczone \*)

### §6 Zasady punktowania

6.1 Drużyna na wykonanie misji będzie miała określony czas

6.2 Kolejność pokonywania przeszkód będzie określona, a trudność przeszkód będzie rosła

6.3 Każda przeszkoda będzie punktowana niezależnie

6.4 Pokonanie przeszkody uznaje się za zaliczone, gdy robot znajdzie się po drugiej stronie, oczywistym jest, że przeszkody nie można ominąć

6.5 Początek przeszkody i koniec będą oznaczone, przejazd przez przeszkodę jest zaliczony, gdy wjazd oraz zjazd z przeszkody będzie pomiędzy słupkami określającymi ich końce

6.6 Wyróżnia się trzy grupy przeszkód, których pokonanie zależne jest od wyposażenia robota.

6.7 Stopnie trudności są następujące:

a) Przeszkody III stopnia – można pokonać samą platformą mobilną,

b) Przeszkody II stopnia – do pokonania należy użyć manipulatora wraz z chwytakiem,

c) Przeszkody I stopnia – aby pokonać robot musi posiadać dodatkowe wyposażenie.

6.8 Misja rozpoczyna się od pokonywania przeszkód III stopnia, a kończy na przeszkodach I stopnia.

## §7 Postanowienia ogólne

7.1 W przypadku jakichkolwiek wątpliwości ostateczną decyzję o ewentualnym dopuszczeniu robota do zawodów bądź jego dyskwalifikacji podejmuje Sędzia Główny zawodów.

7.2 Decyzja Sędziego Głównego jest ostateczna. O wyborze, kto obejmie stanowisko Sędziego Głównego oraz o składzie Jury, Organizatorzy poinformują przed zawodami.

7.3 Podczas przejazdu konkursowego w lub na pojeździe nie może znajdować się człowiek.

7.4 Sterowanie robotem nieautonomicznym będzie odbywać się z określonego przez Organizatorów, specjalnie przygotowanego do tego celu miejsca.

7.5 Niedozwolona jest ingerencja w ruch pojazdu inna niż przeznaczone do tego sterowanie (nie wolno dotykać, popychać, poprawiać ręcznie ustawienia pojazdu).

7.6 Robot w trakcie trwania konkurencji musi cały czas pozostać w kontakcie z podłożem (nie może skakać ani latać).

7.7 Robot nie powinien swoją pracą zakłócać działania infrastruktury obiektu, a także żadnych innych urządzeń znajdujących się na terenie Zawodów. W przypadku stwierdzenia takiej sytuacji Sędzia ma prawo dyskwalifikacji pojazdu.

7.8 Pojazd nie może gubić ani pozostawiać jakichkolwiek elementów na torze.

7.9 Pojazd musi być tak zaprojektowany by sprostać zmiennemu (niekiedy niekorzystnemu) oświetleniu w dniu zawodów. Wszelkie skargi Drużyn w tej sprawie nie będą rozpatrywane.

7.10 Udział w zawodach nie nakłada na uczestników ograniczeń wiekowych. W przypadku zawodników niepełnoletnich, warunkiem dopuszczenia do rozgrywek jest opieka osoby pełnoletniej przez cały czas trwania zawodów.

7.11 W razie naruszenia niniejszego regulaminu w trakcie trwania zawodów, pojazd może zostać odsunięty od dalszej rywalizacji. Decyzję taką podejmuje Sędzia Główny zawodów.

7.12 Wszelkie informacje dotyczące Zawodów, specyfikacje techniczne będą opublikowane na stronie internetowej Organizatorów.

7.13 W przypadkach spornych, nieobjętych niniejszym Regulaminem, ostateczną decyzję podejmuje Sędzia Główny zawodów.

7.14 Organizatorzy nie ponoszą odpowiedzialności za ewentualne szkody spowodowane przez uczestników.

7.15 Organizatorzy zastrzegają sobie prawo do zmiany Regulaminu.