

# Normativa Velocistas Cosmobot 2015 v1.0

|  |   |
|--|---|
| Normativa Velocistas Cosmobot 2015 v1.0 .....  | 1 |
| Artículo 1. Área de Carreras .....             | 2 |
| Artículo 2. Circuito .....                     | 2 |
| Artículo 3. Tipos de rondas empleadas .....    | 3 |
| Artículo 4. Especificación de los robots ..... | 3 |
| Artículo 5. Homologación.....                  | 3 |
| Artículo 6. Desarrollo de la prueba.....       | 3 |
| Artículo 8. Cambios en las reglas .....        | 4 |

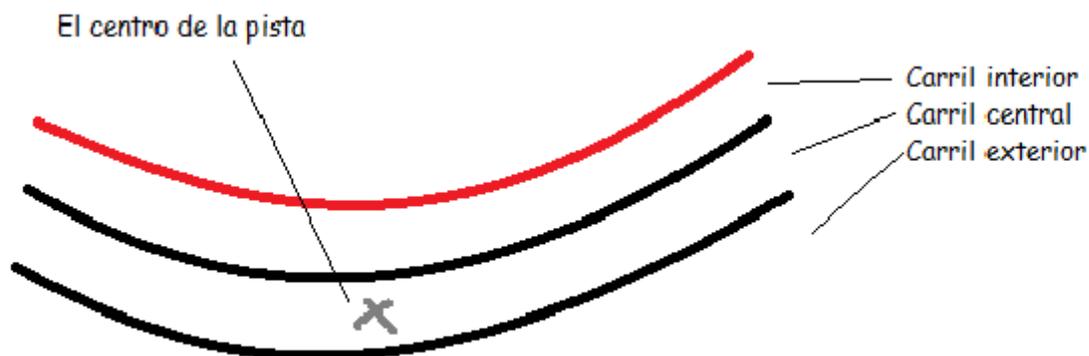
Estas reglas están en continua  
revisión, comprueba cual es la  
última versión en **roboticspot.com**

## Artículo 1. Área de Carreras

- Entendemos por área de carreras el circuito y un espacio de 20 cm reservado alrededor del circuito. Cualquier espacio fuera del circuito se llama Área Exterior.
- Habrá como mínimo 15cm metro alrededor del circuito que seguirá vacío de cualquier obstáculo durante los combates. Este espacio puede ser de cualquier color, incluso blanco.
- El área de carreras es de uso exclusivo de los jueces y los responsables de cada equipo que deberán ubicar al robot en el circuito al comienzo de la competición retirándose acto seguido del área de carreras.

## Artículo 2. Circuito

- El circuito será cerrado, de color blanco con guías fabricadas con cinta aislante.
- Existirán dos tipos de guías:
  - o De color negro: los robots pueden usar estas guías para navegar.
  - o De color rojo: los robots no pueden tocar estas guías, si lo hacen serán descalificados.
- La pista estará formada por tres calles de  $17 \pm 1$  cm de anchura delimitada por dos guías de color negro, de  $1.9 \pm 0.5$  cm de anchura cada una, sobre una superficie clara según el siguiente dibujo.



- Los robots podrán seguir cualquiera de las dos líneas negras o navegar entre ambas incluso saliéndose de las mismas por el exterior. Se establecerá unos límites de navegación interior a la pista de modo que si alguna parte del robot alcanza estos límites será descalificado de la carrera en la que esté compitiendo.
- El radio de curvatura de la pista oscilará dinámicamente dependiendo del tramo siendo las curvas de giro constante nunca inferior a 30 centímetros de curvatura en el carril interior y de 45 centímetros de radio de curvatura en el carril exterior.
- Las superficies de las pistas podrán presentar pequeñas irregularidades (sin tener que ser perfectamente lisa) y la relación de refractividad entre las zonas claras de la superficie y las oscuras será inferior a 0.5.
- Los sensores utilizados en los robots para detectar la pista deberán poder reconfigurarse in-situ para evitar posibles variaciones en las magnitudes absolutas de sus parámetros puesto que la pista podrá estar iluminada con diferentes niveles de intensidad luminosa, desde muy oscura hasta sobreiluminada (las pruebas podrían celebrarse en entornos exteriores con luz solar).

### **Artículo 3. Tipos de rondas empleadas**

- 1. Ronda de clasificación:
  - o Participarán todos los robots individualmente computándose el tiempo que tardan en dar un número determinado de vueltas al circuito (el mejor tiempo de un número fijo de intentos). El objeto es seleccionar los mejores robots para pasar a la siguiente ronda.
  - o El número de vueltas, el número fijo de intentos y el número de equipos que se clasificarán en la ronda de clasificación se comunicará durante la presentación oficial.
- 2. Rondas eliminatorias y finales:
  - o En las siguientes rondas las parejas se establecerán según el orden establecido en la ronda de clasificación: el primero con el último, el segundo con el penúltimo, etc. Tras cada ronda se eliminarán la mitad de los robots aún en concurso (de cada pareja saldrá un vencedor). Se acabará con la disputa de la última carrera entre los dos mejores.
  - o Las rondas eliminatorias se realizarán al mejor de tres mangas, considerándose ganador de una manga a aquel robot que:
    - 1. Sea capaz de alcanzar a su contrincante.
    - 2. Si transcurrido un tiempo mínimo de 3 minutos, ningún robot ha alcanzado al otro, los jueces podrán detener la carrera, quedando a su decisión el ganador de la prueba, teniendo en cuenta la distancia entre los dos robots en el momento de la finalización de la misma.

### **Artículo 4. Especificación de los robots**

- Los robots han de poseer unas dimensiones máximas de 20 cm de ancho, 30 cm de largo y 13 cm de alto.
- En cualquier caso deben ser completamente autónomos, es decir, no podrán ser operados remotamente.
- Los robots podrán enviar información al exterior durante el combate pero el flujo de comunicación debe pasar por un ordenador de la organización, no se permite el uso de móviles, pc's, laptops, o ningún otro tipo de dispositivo por parte de los equipos durante el combate en curso, ni tampoco durante combates de una misma ronda. Consulte con RoboticSpot como extraer la información del robot durante el desarrollo de la prueba.

### **Artículo 5. Homologación**

- La presentación oficial es obligatoria. La no asistencia implica la descalificación del equipo. Se realizará durante la celebración del concurso, y siempre antes de que comience la competición de velocistas.
- Cada robot deberá cumplir las siguientes especificaciones el día de la presentación:
  - o Tendrá que cumplir los requisitos de peso y tamaño (ver artículo 2).
  - o Será necesario que tenga la misma apariencia externa que en el momento que comience la competición.
  - o Deberá ser capaz de completar dos vueltas al circuito sin salirse.

### **Artículo 6. Desarrollo de la prueba**

- Se realizará una primera ronda clasificatoria y posteriormente rondas eliminatorias entre cada dos robots. Si el número de participantes es muy elevado se eliminará la fase previa.
- En función del tipo de prueba que se esté realizando se procederá de la siguiente manera:
  - o Al comenzar la prueba de clasificación el responsable del equipo ubicará su robot en el punto de partida iniciando la carrera tras la señal de inicio.

- Al comenzar la prueba de eliminatoria, el responsable de cada equipo ubicará su robot en puntos opuestos de la pista en un lugar indicado como salida, iniciando la persecución tras la orden de salida.
- La puesta en marcha del robot se realizará mediante interruptor o “cuerda”. En ningún caso se permitirá que los robots estén en funcionamiento antes de dar la salida.
- Con anterioridad a la celebración del evento, se pondrá a disposición de los concursantes las dimensiones y trazado de la pista definitiva.

## **Artículo 8. Cambios en las reglas**

- Cualquier cambio en las reglas del juego, será decidido por la organización y se comunicará mediante una versión actualizada de las presentes normas. Con el fin de mantener un entorno competitivo estos cambios intentarán afectar en la menor medida posible al funcionamiento de los robots en si.
- La última versión de las reglas se puede descargar del sitio Web de Roboticspot (<http://www.roboticspot.com>).