

Версия 09.09.2019

Волошко Игорь, Ёрш Александр
info@pinmode.by

Регламент соревнований
«Следование по линии. Стандарт» (Line follower classic)

1. Общие положения

- 1.1. «Следование по линии» – это соревнование автономных роботов на скорость по заданной траектории (трассе).
- 1.2. Прохождение трассы – это движение робота по линии таким образом, чтобы в любой момент времени проекция робота находилась на линии.
- 1.3. Задача роботов - за минимальное время пройти трассу от места старта до места финиша.
- 1.4. Время прохождения трассы – это время между пересечением роботом линии старта до момента пересечения линии финиша.
- 1.5. На соревнованиях робота представляет команда, которая состоит из тренера (не обязательно) и участников.
- 1.6. Команды могут классифицироваться по категориям (по возрасту участников, робототехническим платформам, использованию технических средств и т.д.)

2. Требования к участникам

- 2.1. Количество участников в команде не более двух.
- 2.2. Возраст участников и тренеров не ограничен.

3. Требования к роботам

- 3.1. Робот может быть выполнен на произвольной платформе.
- 3.2. Робот должен быть полностью автономным, т.е. действовать самостоятельно, без участия человека или компьютера.
- 3.3. Использование дистанционного управления роботом во время движения по трассе запрещено за исключением запуска и остановки робота.
- 3.4. Максимальная ширина робота 30 см, длина - 30 см.
- 3.5. Высота робота не ограничена.
- 3.6. Масса робота не более 1кг.
- 3.7. В конструкции роботов запрещено использование активных устройств для улучшения сцепления с трассой, таких как вентиляторы, импеллеры и т.п.
- 3.8. Робот не должен загрязнять и/или повреждать трассу.
- 3.9. Робот должен преодолеть стартовую линию в течение 1 (одной) секунды.

4. Параметры трассы

- 4.1. Трасса - замкнутая черная линия на белом поле.
- 4.2. Поле - прямоугольная плоская поверхность из белого материала.

- 4.3. Ширина черной линии – 15мм.
- 4.4. Длина линии от 10 до 15м.
- 4.5. Линия не имеет разрывов, самопересечений, развилок, а также препятствий.
- 4.6. Расстояние между участками соседних линии не менее 200мм.
- 4.7. Расстояние от центра линии до края поля не менее 150мм.
- 4.8. Радиус кривизны линии не менее 100 мм.
- 4.9. Старт и финиш совмещены и выделены с помощью поперечных линий.
- 4.10. Примерный вид трассы представлен в Приложении к настоящему Регламенту.

5. Порядок проведения соревнований

- 5.1. Перед началом соревнований роботы проходят техническую инспекцию на соответствие требованиям настоящего Регламента.
- 5.2. Время прохождения трассы измеряется системой электронного хронометража или судьей вручную с помощью секундомера.
- 5.3. Процедура старта: участник устанавливает робота перед стартовой линией. Робот должен находиться на поверхности трассы и оставаться неподвижным. Робот стартует по команде судьи.
- 5.4. Время прохождения трассы не более 1 минуты.
- 5.5. Попытка прохождения трассы считается завершенной если:
 - робот полностью прошел трассу;
 - закончилось время, отведенное на прохождение трассы;
 - робот был дисквалифицирован согласно п. 5.6 настоящего Регламента.
- 5.6. Условия дисквалификации:
 - робот действует не автономно;
 - во время прохождения трассы участник команды коснулся робота;
 - робот сошел с трассы (никакая часть робота или его проекции не находятся на линии);
 - робот загрязняет и/или повреждает трассу;

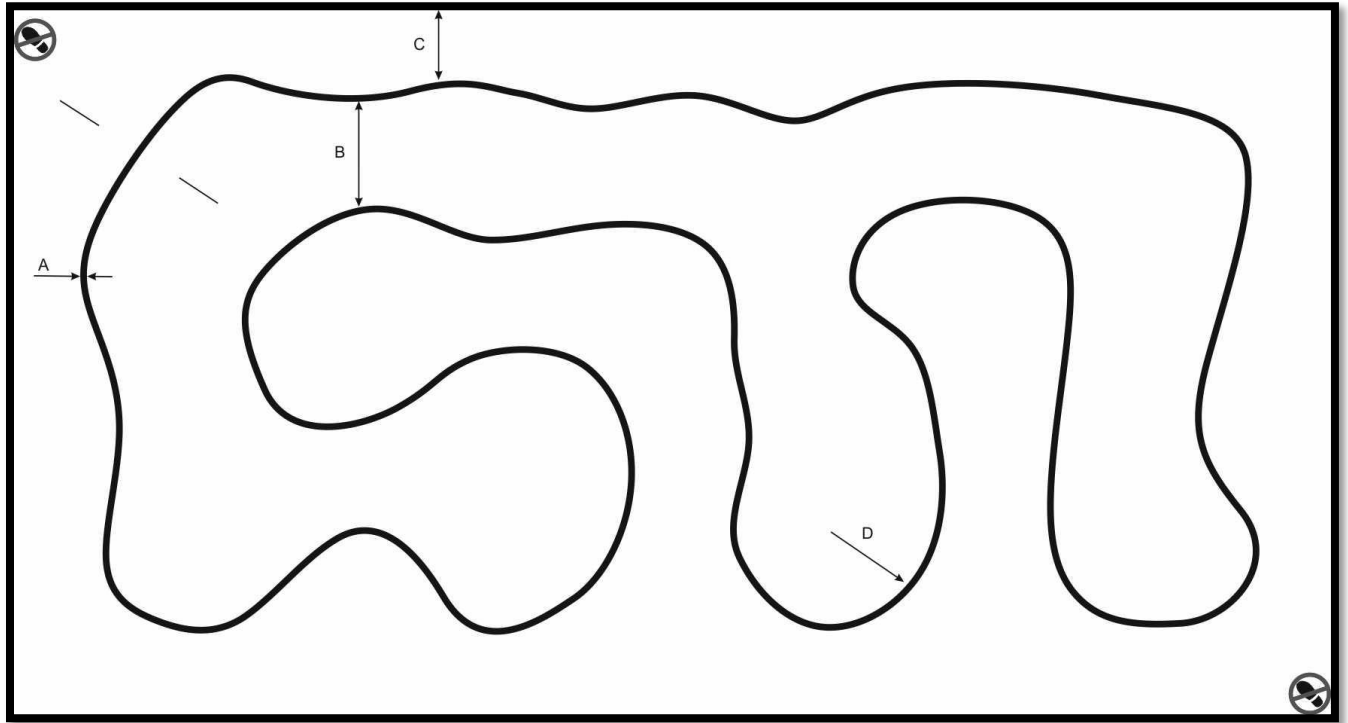
6. Правила отбора победителя

- 6.1. На прохождение трассы каждой команде дается три попытки. В зачет принимается время лучшей попытки.
- 6.2. Победителем объявляется команда, потратившая на прохождение трассы наименьшее время.
- 6.3. Победитель может объявляться отдельно в каждой категории.

Приложение 1.

к Регламенту соревнований
«Следование по линии.
Стандарт»

Примерный вид трассы.



A = 15мм

B ≥ 200мм

C ≥ 150мм

D ≥ 100мм

Длина трассы 12,5м