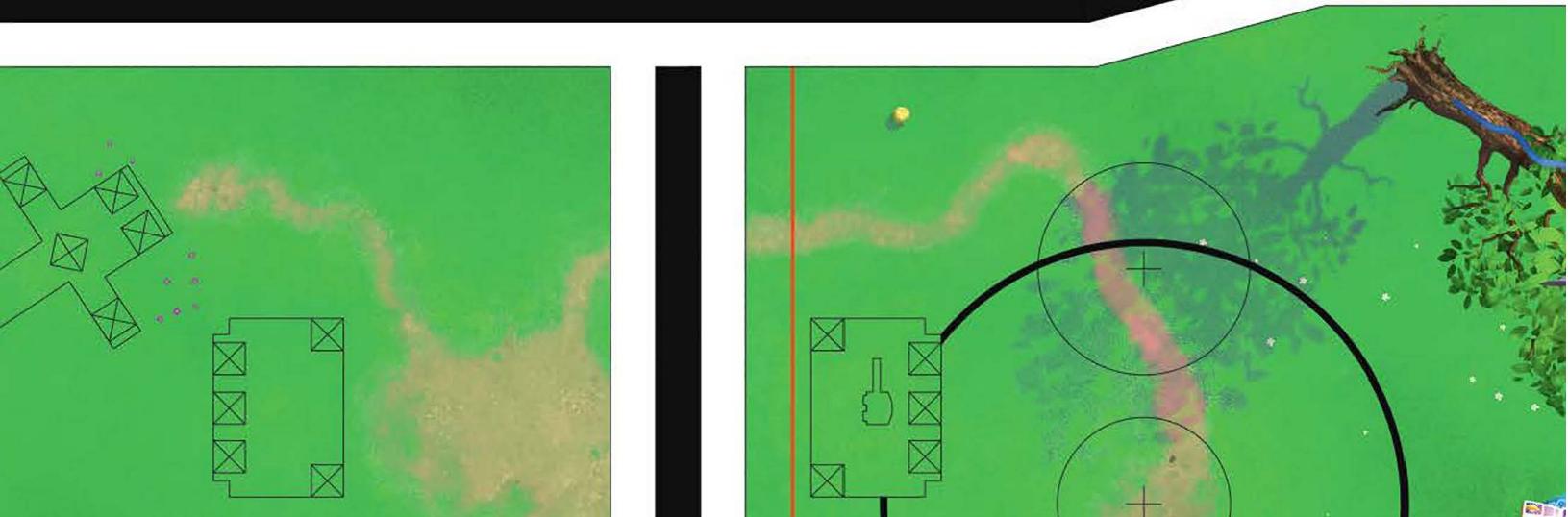
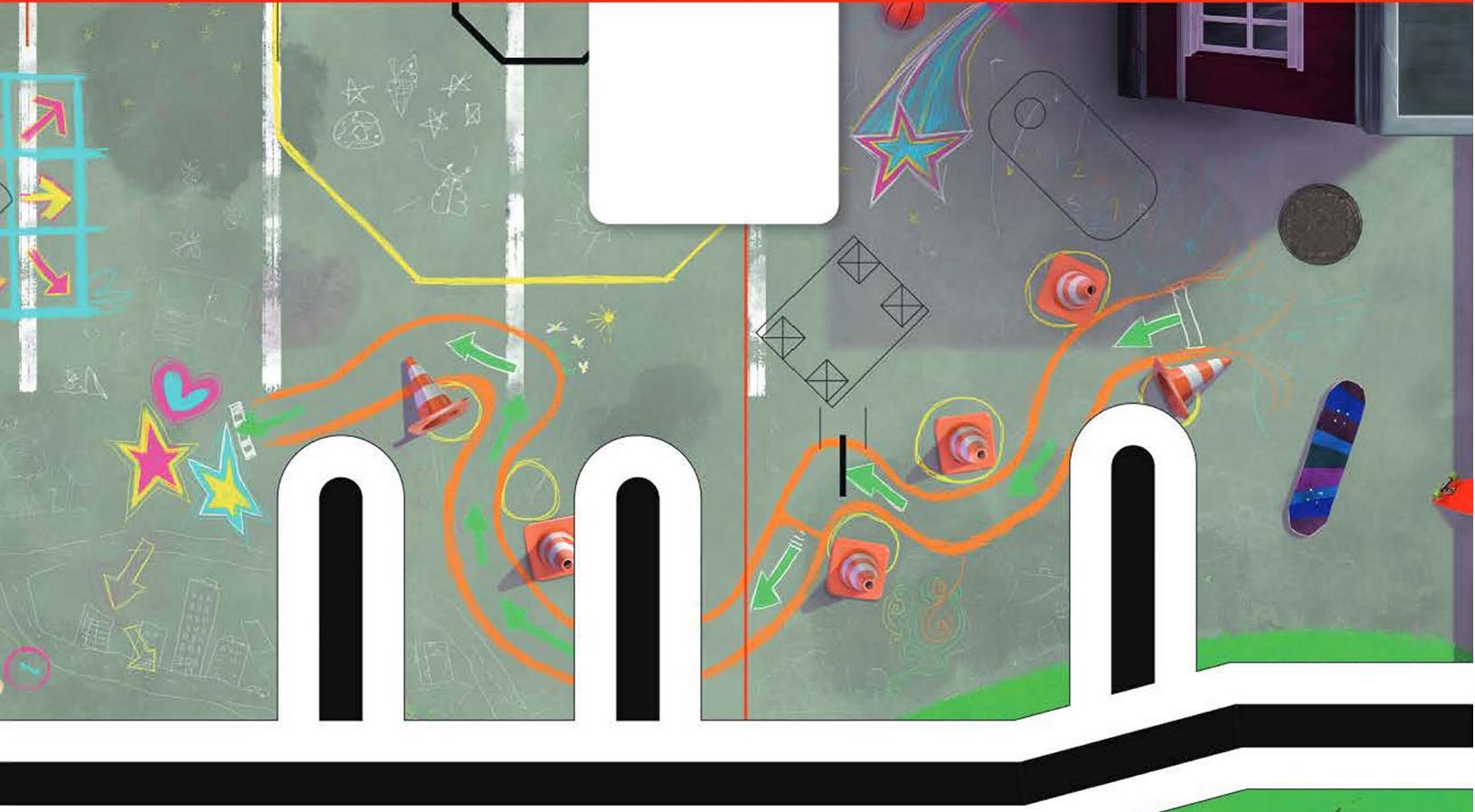


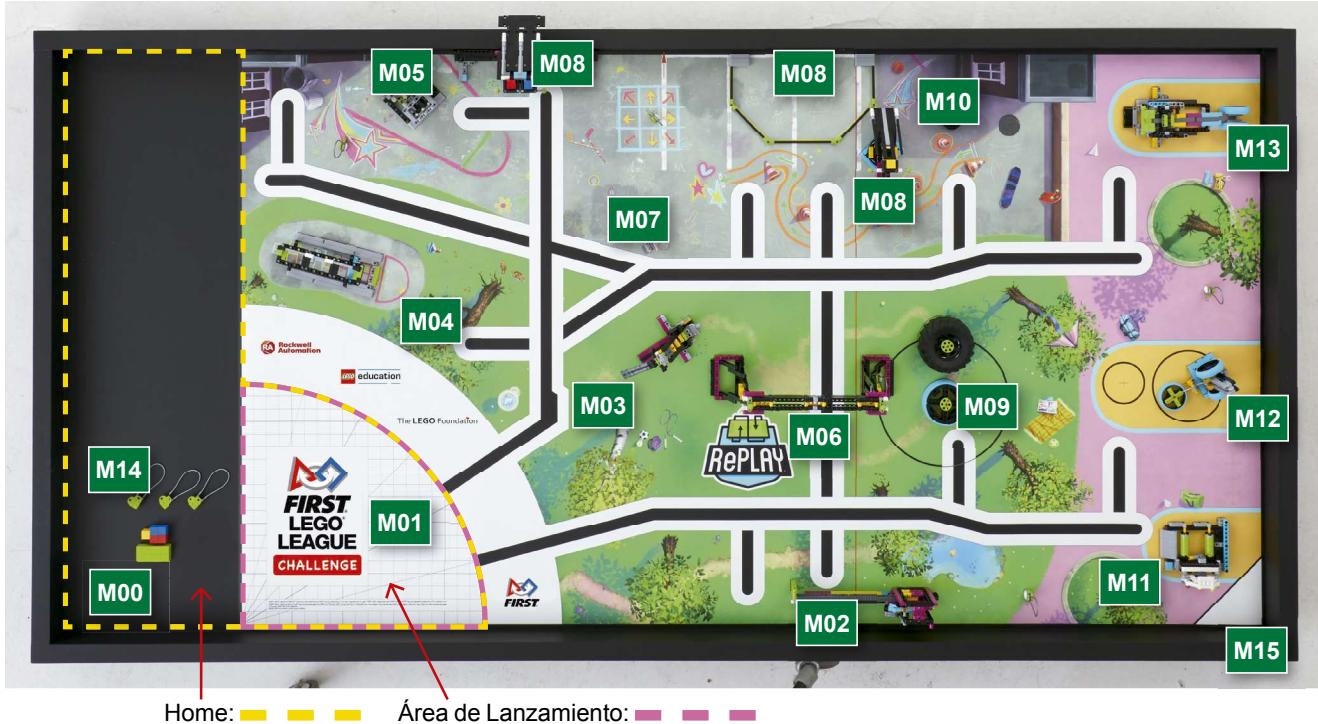
LIBRO DE REGLAS



Juego del Robot

El equipo construirá un robot utilizando elementos y tecnología LEGO®. Lo programan para completar de forma autónoma una serie de misiones en una partida de 2.5 minutos de Juego del Robot para ganar puntos. El robot comienza en el área de lanzamiento, intenta misiones en el orden elegido por el equipo y luego regresa a cualquier lugar en Home.

El equipo puede modificar al robot cuando esté en Home antes de lanzarlo nuevamente. Si es necesario, el robot puede llevarse a Home con las manos, pero el equipo perderá una ficha de precisión por cada vez que esto suceda.



Disposición del Terreno de Juego



Misiones

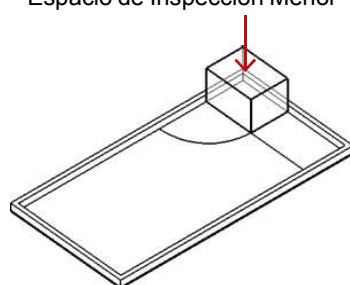
Estas son las tareas que el robot puede realizar para obtener puntos. Los detalles son simples, pero hay muchos de ellos. Para una comprensión completa, léanlos y vuelvan a leerlos en equipo, junto a un terreno de juego real.

A continuación, el ejemplo de la misión “MXX” les dice para qué sirve cada parte del texto de una misión, en función de su ubicación y color.

MXX Diseño de Ejemplo

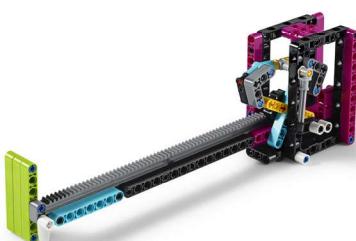
<i>Imagen de Modelo</i>	Descripción básica de cada misión. <u>No empleada para puntaje.</u>			
<ul style="list-style-type: none">El texto negro regular debajo de la descripción de la misión enumera los requisitos principales: XX puntos están en negritas y rojoSi el árbitro ve estas cosas realizadas o completadas: XX puntos como se describe <p><i>El texto en cursiva azul después de las viñetas es para requisitos adicionales muy importantes, flexibilidad u otros datos útiles.</i></p> <table border="1"><tr><td style="background-color: #e0f2e0; vertical-align: top;"><i>A veces las imágenes les enseñan un puntaje de ejemplo.</i></td><td style="vertical-align: top;"><i>A veces las imágenes tienen una descripción para ayudar a explicar.</i></td><td style="vertical-align: top;"><i>Es posible que las imágenes no muestren todas las posibilidades de puntuación, ¡Solo algunos ejemplos!</i></td></tr></table>		<i>A veces las imágenes les enseñan un puntaje de ejemplo.</i>	<i>A veces las imágenes tienen una descripción para ayudar a explicar.</i>	<i>Es posible que las imágenes no muestren todas las posibilidades de puntuación, ¡Solo algunos ejemplos!</i>
<i>A veces las imágenes les enseñan un puntaje de ejemplo.</i>	<i>A veces las imágenes tienen una descripción para ayudar a explicar.</i>	<i>Es posible que las imágenes no muestren todas las posibilidades de puntuación, ¡Solo algunos ejemplos!</i>		

M00 Bonus de Inspección de Equipamiento

Espacio de Inspección Menor 	“Hacer lo mismo con menos” puede ahorrar tiempo y espacio.
<ul style="list-style-type: none">Si todo tu equipamiento cabe en el espacio de inspección menor: 25	

Cuando lleguen a cada partida, retiren todo su equipamiento de cualquier contenedor y muéstrenle al árbitro que pueden colocarlo todo en el espacio de inspección menor. Ver Regla 09 para más detalles.

M01 Contador de Pasos



El robot desliza el contador de pasos lenta y constantemente. Cuanto más lejos se "camine", mejor.

- Si la parte inferior del puntero está en **magenta**: **10**, **amarillo**: **15**, **azul**: **20**

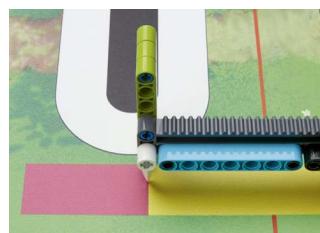
Posiciones Ejemplo de Señalador:



Magenta



Amarillo



En medio - Revisar regla **R25**
(Beneficio de la duda)

M02 Tobogán



El robot desliza a las personas (llamadas figuras del tobogán) hacia abajo por el tobogán y las mueve a otras áreas.

- Si una figura del tobogán está fuera del tobogán: **5**
- Si ambas figuras están fuera del tobogán: **20**
- Si una figura está completamente en Home: **10 máx**
- Si una figura es soportada completamente por la llanta pesada, separada del tapete y sin tocar nada más: **20 máx**

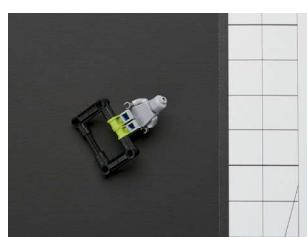
"Fuera del tobogán" se puntúa si el marco negro de la figura está pasando o debajo de la punta gris del tobogán. Observen que el puntaje de dos figuras de tobogán es 20, no 25.



Una fuera



Dos fuera



En home



Separado del tapete, en llanta pesada

M03 Banca



El robot remueve el respaldo, aplana la banca y coloca cubos en los espacios de la rayuela.

- Si la banca está aplanada: **10**
- Si la banca está aplanada y hay cubos tocando el tapete en espacios de rayuela: **10 cada espacio**
- Si el respaldo está completamente fuera de sus dos agujeros: **15**



10 + 0 + 0



10 + 20 + 0



10 + 30 + 15

M04 Canasta



El robot hace subir la canasta por el poste y coloca un cubo dentro de ella.

- Si hay un cubo en la caja: **15**
- Si la caja descansa sobre el tapón blanco de la altura media: **15**
- Si la caja descansa sobre el tapón blanco de la altura superior: **25**

Solo un cubo puede puntuarse en la caja. Puntuación de altura superior o media, no ambas.



15 + 15



0 + 15



0 + 25

M05 Barra Pull-Up

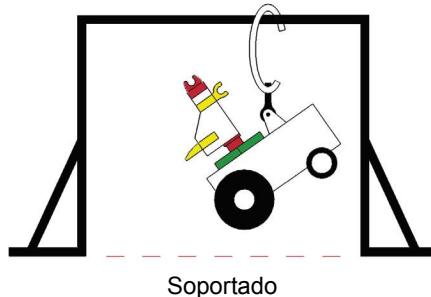


El robot pasa completamente por debajo de la barra en cualquier momento de la partida. Aparte, al final de la partida el robot queda soportado completamente de la barra, separado del tapete.

- Si el robot pasa completamente a través del marco vertical de la barra pull-up en cualquier momento: **15 máx**
- Si la barra pull-up soporta el robot 100% y lo separa completamente del tapete al final de la partida: **30**

El “pasar completamente” puede puntuarse si se va hacia el norte o hacia el sur, pero solo de una manera y solo una vez. El “pasar completamente” se puntúa en el momento en que sucede. Esta es una excepción a la regla R22.

Para el puntaje “soportado”, no se puede puntuar esta misión y M07 en la misma partida.



Soportado

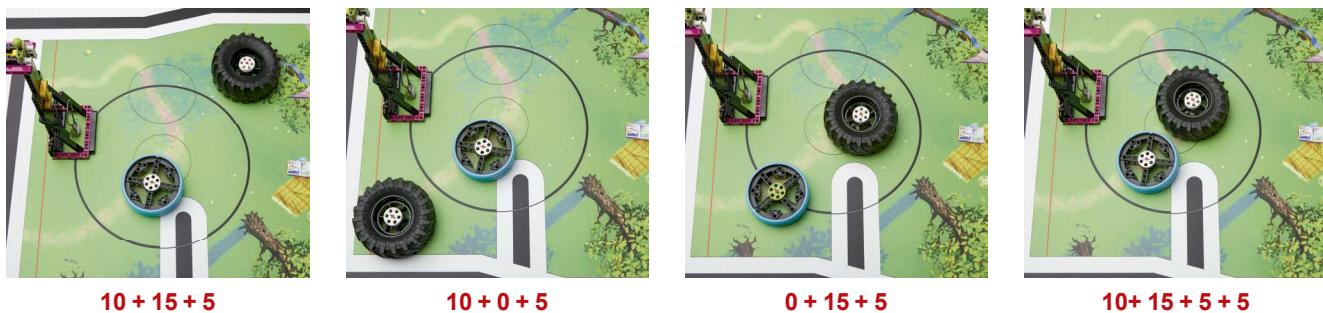
M06 Volteo de Llantas



El robot volteo las llantas para que sus centros blancos miren hacia arriba y las mueve para que queden dentro del círculo objetivo grande.

- Si la llanta ligera (neumático azul) tiene su centro blanco hacia arriba: **10**
- Si la llanta pesada (neumático negro) tiene su centro blanco hacia arriba: **15**
- Si las llantas con su centro blanco hacia arriba están completamente dentro del círculo objetivo grande: **5 cada una**
- Para todos los puntajes, la llanta debe descansar solo en el tapete.

*Si la llanta pesada cruza la línea roja en cualquier momento, incluso en parte, obtiene cero.
La línea roja corre de norte a sur. Solo se muestra parte de ella.*



M07 Teléfono Celular



El robot volteo al teléfono para que muestre su lado blanco.

- Si el teléfono celular tiene su lado blanco hacia arriba y descansa solo sobre el tapete: **15**



15

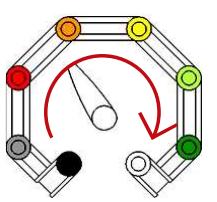
M08 Caminadora



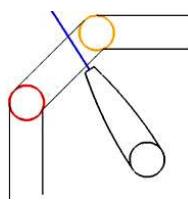
El robot gira los rodillos para mover el puntero lo más lejos posible en el sentido de las agujas del reloj.

- Si el robot gira los rodillos para que el puntero apunte a gris: **5**, rojo: **10**, naranja: **15**, amarillo: **20**, verde claro: **25**, verde oscuro: **30**

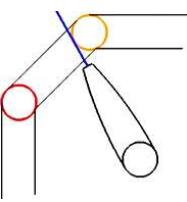
Si una posición no está clara, imagine una aguja al final del puntero. El borde de un color cuenta como ese color. Si el robot mueve el puntero tocando el puntero, M11 puntúa cero.



¿No está claro?



Puntaje rojo



Puntaje naranja

M09 Máquina de Remos



El robot mueve la llanta libre fuera del círculo grande y lo mueve al círculo objetivo más pequeño.

Si la rueda libre está:

- Completamente fuera del círculo grande: **15**
- Completamente en el círculo pequeño: **15 añadidos**



15



30

M10 Máquina de Peso



Antes de la partida, seleccionen manualmente la configuración de la palanca de la máquina.

Durante la partida, el robot mueve la palanca hasta que cae el seguro pequeño amarillo.

- Si el seguro está debajo de la palanca y la configuración de la palanca es azul: **10**, magenta: **15**, amarillo: **20**

Antes de que comience la partida, deslicen la palanca a donde quieran, con el seguro amarillo en la parte de arriba. Esta es una excepción a la regla R12. La configuración de la palanca es el color debajo de la cara ESTE de la viga verde ubicada al ESTE.



Ej.: Palanca configurada en azul



10



20

M11 Unidades de Salud



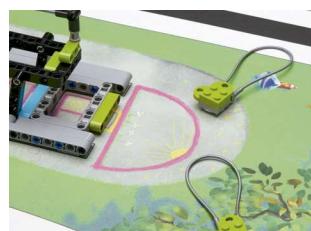
El robot colecta las unidades de salud distribuidas en el terreno de juego y las coloca en las zonas designadas.

Si las unidades de salud están:

- Tocando el logotipo RePLAY o el área gris alrededor de la banca: **5 cada una**
- Colocadas sobre un poste de la barra pull-up como se muestra (máximo cuatro) y sin tocar ningún equipamiento: **10 cada una**



10



10



10

Misión 12 Pisos elevados

(Puentúen todo lo que corresponda)

- Si el Robot está Soportado por el Puente: **20**
- Si una o más Banderas están claramente levantadas cualquier altura, solo debido al Robot. **15 cada bandera**

Solo pueden conseguir puntos por Banderas si obtienen los puntos del Puente.

Cuando una Bandera se mantiene levantada claramente por un Robot, solo se puntuá esa Bandera.

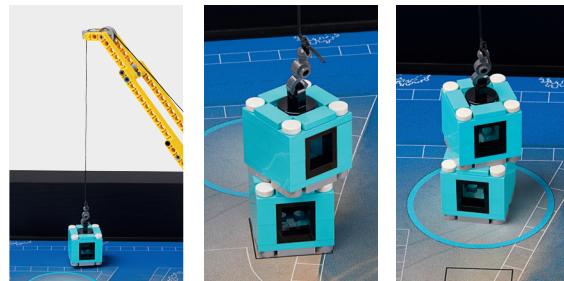


Misión 13 Grúa (Puntúen todo lo que corresponda)

La grúa comienza pegada a la pared y completamente enrollada.

Si el Módulo Azul enganchado está

- Claramente soltado a cualquier distancia del Agujero de la Guía **20**
- Independiente y Soportado por otro Módulo Azul: **15** y el primer Nivel está Completamente Dentro del Círculo Azul: **15**



Misión 14 Casa en el Árbol

(Puntúen todo lo que corresponda)

Si un Módulo es Independiente y está Soportado por las:

- Ramas Grandes: : **10 Cada Módulo**
- Ramas Pequeñas: **15 Cada Módulo** del Árbol.



Misión 15 Taco

- Si el taco está levantado, su parte móvil es Independiente y está Soportado solo por sus bisagras tal y como se muestra: **10**



Misión 16 Columpio

→ Si el Columpio está liberado: **20**



Misión 17 Montacargas

(Puntúen una u otra)

Si las partes móviles del Montacargas son Independientes y están Soportadas solo por sus bisagras (tal y como se muestra) y están en la siguiente posición:

→ Auto Azul abajo: **15**

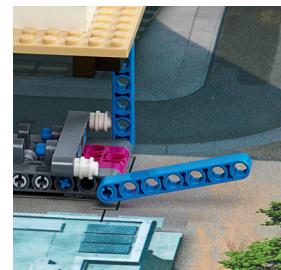
→ Equilibrado: **20**



Misión 18 Factor de seguridad

→ Si el Edificio Piloto es Independiente y está Soportado solo por las vigas azules, y algunas vigas han sido apartadas al menos a medio camino:

10 Cada Viga



Misión 19 Construcción de acero

→ Si la Estructura de Acero está de manera vertical, es Independiente y está Soportada solo por sus bisagras tal y como se muestra:

20



Misión 20 Diseño y construcción (Por favor, tomen el tiempo necesario para entender los ejemplos de puntuación)

→ POSICIÓN - Si hay algún Círculo con al menos un Módulo de color coincidente con el Círculo Completamente Dentro y en Contacto Plano sobre el Tapete: **10 Cada Círculo**

(Nota: El Círculo Azul no es parte de la Misión 9).

→ ALTURA - Si hay Pilas Independientes al menos Parcialmente Dentro de cualquier Círculo, sumen todas sus alturas juntas: **5 Cada Nivel**

(Nota: Una 'Pila' es uno o más Módulos con el primer Nivel en Contacto Plano con el Tapete y cualquier Nivel superior en Contacto Plano con su Nivel inferior).

(Nota: se restringe la altura, cantidad y color de bloques que pueden ser empujados por el Robot desde Home. La altura máxima de salida es de 3 niveles, un máximo de 3 bloques y todos de distinto color). Si se logran adicionar niveles a una pila que ya ha sido ingresada a la pista, se contabilizaran normalmente, sin límite de bloques o niveles.



Coincidencia de color = no
Pila café claro = 2 niveles
Pila blanca = 1 nivel
15 puntos conseguidos



Coincidencia de color = no
Pila puente = 4 niveles
20 puntos conseguidos



Coincidencia de color = rojo
Pila roja = 2 niveles
Otras pilas = 4 niveles
40 puntos conseguidos

Misión 21 Mejoras en sostenibilidad (Solo cuenta una por Pila)

→ Si una Mejora (Paneles Solares, Techos Verdes, Aislamientos) es Independiente y está Soportada solo por una Pila que se encuentra al menos Parcialmente Dentro de cualquier Círculo:
10 Cada Mejora



Misión 22 Precisión (Solo cuenta una puntuación)

→ Si el número de Fichas de Precisión que quedan en el Terreno de Juego es 6: **60 / 5: 45 / 4: 30 / 3: 20 / 2: 10 / 1: 5**



M23 Puntos Por sensores y Motor Auxiliar



Se otorgaran puntos por el uso de sensores y motor auxiliar, para esto el sensor o motor en cuestión debe usarse, no solo colocarse en el robot.

Se otorgarán 10 puntos por cada uso de sensor o motor auxiliar:

1 sensor: **10**, 2 sensores: **20**, 3 sensores: **30**, 4 sensores: **40**, 5 sensores: **50**

Reglas

PREPARACIÓN | DEFINICIONES Y REGLAS

R01 EQUIPAMIENTO

R01 te dice de qué pueden estar hechos el robot y sus accesorios.

Es todo aquello que llevan a una partida para cualquier actividad relacionada con las Misiones, . Esto incluye su robot, cualquier aditamento, cualquier accesorio estratégico y su Proyecto de Innovación.

- Todos los equipamientos deben estar fabricados con LEGO, en las condiciones originales de fábrica.
Excepción 1: Las cuerdas y tubos LEGO se pueden cortar a medida (en caso de existir).
Excepción 2: Pueden colocar marcas de identificación en áreas ocultas.
- No están permitidos los “motores” comerciales de dar cuerda y soltar.
- No se permiten modelos de misión adicionales / duplicados.
- Se permiten piezas LEGO no eléctricas. Pueden usar tantos como quieran.
 - Usen solo piezas de construcción, no envolturas, ropa, etc.
 - Las pegatinas solo se permiten como se muestra originalmente en las instrucciones de armado de LEGO.
 - Una hoja de papel de cuaderno está bien solo para notas del programa y no cuenta como equipamiento.
- El equipo eléctrico LEGO solo se permite como se describe y se muestra aquí (se muestran LEGO Education MINDSTORMS® EV3).

Controlador:

Máximo uno en cualquier partida.



EV3

Si tienen cualquier controlador o motor extra, déjenlos en el área de pits.

- También pueden usar cables LEGO, el paquete de energía de un controlador o seis baterías AA.

R02 SOFTWARE Y CONTROL

- Utilicen cualquier software que permita que el robot se mueva de manera autónoma (por si mismo), ejecutado sólo por programaciones que estén cargadas en el controlador.
- El control remoto no está permitido en el área de competencia. Apaguen el Bluetooth.

R03 ROBOT

R03 define al robot por lo que se le agrega o elimina en ese momento.

Es el controlador y cualquier equipamiento que esté combinado con el controlador a mano y con la intención de no separarse de él, a menos que sea con la mano.

*Ejemplo 1: Un accesorio de grúa elevadora extraíble cuenta como parte del robot, pero solo mientras esté conectado.
Ejemplo 2: Un peso que el robot está llevando para dejarlo caer en algún lugar no es parte del robot. Eso es carga.*

R04 MODELO DE MISIÓN

R04 define y limita lo que pueden hacer con los objetos del juego en el terreno de juego que no forman parte de su equipamiento.

Es cualquier objeto LEGO que ya esté en el terreno de juego cuando lleguen allí.

- No pueden desarmar modelos de misión, ni siquiera temporalmente.
- Si combinan un modelo con cualquier cosa (incluido el robot), la combinación debe ser floja o lo suficientemente simple como para que, si se les solicita, puedan liberar el modelo en perfecto estado original de inmediato.
- Todas las partes de un modelo cuentan como modelo. Ejemplos: marcos, bases y loops.

R05 PUNTOS DE PRECISIÓN

Son los seis modelos de disco rojo. Vale la pena ganar puntos gratis cuando comienzan la partida, pero el árbitro puede eliminarlos uno por uno hasta que se hayan terminado. Ver las reglas **R15**, **R16** y **R19**.

R06 MISIÓN

Una o más tareas que el robot puede completar para obtener puntos. Intenten las misiones en cualquier orden que deseen.

R07 PARTIDA

Cuando dos equipos juegan uno frente al otro en dos terrenos de juego unidos norte con norte. Durante 2.5 minutos, el robot se lanza, regresa y repite, intentando tantas misiones como sea posible.

R08 TÉCNICOS

Son los miembros del equipo que manejan el robot durante la partida.

- Solo se permiten dos técnicos en el terreno de juego a la vez.
- Los técnicos sustitutos pueden cambiar con los técnicos actuales en cualquier momento.
- Otros miembros del equipo permanecen atrás según les indiquen las autoridades de la competencia.

R09 INSPECCIÓN DE EQUIPAMIENTO

R09 les informa sobre los límites de volumen del equipamiento, cuándo y cómo se verifican, y qué sucede si se autorizan o no.

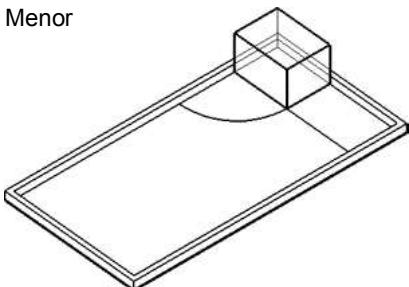
Cuando lleguen a cada partida, retiren todo su equipo de cualquier contenedor y muéstrenle al árbitro que pueden colocarlo completamente en uno de los dos espacios de inspección (imaginarios) que se muestran a continuación. Cada uno de los espacios tiene un techo de 12.0 pulg. (305 mm) de altura.

- Si cabe en el espacio grande, se autoriza. Si cabe en el espacio pequeño, se autoriza y obtienen un Bonus de Inspección de Equipamiento.
- Si no cabe en el espacio grande, retiren el exceso o envíenlo al área de pits.
- Después de la inspección, el espacio de inspección ya no existe. Extiendan las cosas en Home como quieran.

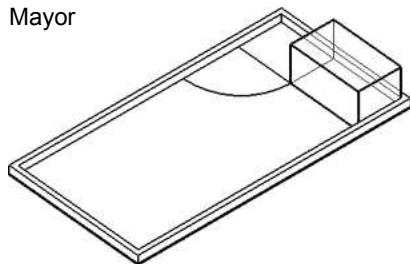
Pueden usar sus manos para ayudar al equipamiento a encajar en el espacio de inspección.

Si compiten con equipamiento que no pasa la inspección o infringe la regla R01, su puntaje para esa partida no cuenta.

Menor



Mayor

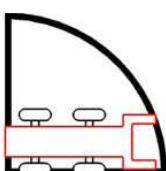


R10 COMPLETAMENTE DENTRO

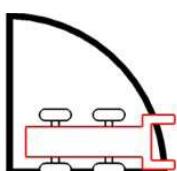
Se cumple cuando el 100% es contenido en el espacio por encima del área y por debajo de la altura del techo, si se da uno.

- El 100% incluye cada parte de cualquier elemento, no solo las partes que tocan el tapete.
- Las líneas imaginarias que forman un área son parte de esa área.

Estos ejemplos muestra son del área de lanzamiento, desde arriba:



COMPLETAMENTE DENTRO



NO COMPLETAMENTE DENTRO

R11 VERIFICADORES DEL TERRENO DE JUEGO

R11 ayuda a prevenir problemas con las lecturas del sensor óptico y fallas con modelos de misiones.

Únicamente entre la inspección y el primer lanzamiento, pueden calibrar los sensores en cualquier lugar que deseen, y pueden pedirle al árbitro que verifique las configuraciones del terreno de juego que les preocupen.

R12 HOME

R12 define a dónde va el robot entre las misiones y e indica qué otro manejo está o no está permitido.

Es el espacio (imaginario) etiquetado como "Home" en R13. No tiene techo y no incluye la banda blanca con el logotipo del patrocinador.

- Home es su espacio para manejar y almacenar cosas permitidas cuando lo deseen.
- También es el lugar para gestionar y preparar el robot antes y entre los lanzamientos.
- Después de cualquier lanzamiento, el robot debe regresar completamente a Home si desean manejarlo sin perder una ficha de precisión.
- El robot puede salir de Home solo desde el área de lanzamiento, pero puede regresar a Home por cualquier lugar.
- No interactúen con cosas fuera de Home excepto por las reglas R15 y R19. Cualquier cosa que el robot afecte o mueva completamente fuera de Home debe permanecer como esté a menos que el robot lo cambie de nuevo (ver la regla R19).

Excepción 1: Si algo sale de Home por accidente, agárrenlo rápidamente para que no altere el terreno de juego.

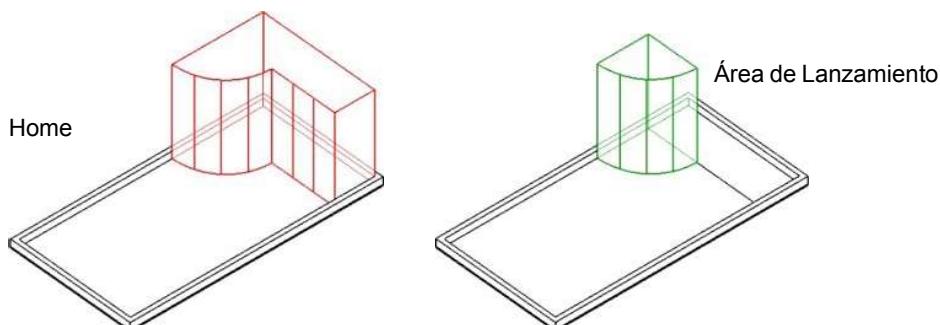
- Excepción 2:** Si el equipamiento interrumpe o afecta al robot sin querer, pueden recogerlo según sea necesario.
- No pueden enviar ni extender estratégicamente nada, incluso parcialmente fuera de Home, excepto lanzando el robot.

R13 ÁREA DE LANZAMIENTO

R13 define desde qué área de Home se lanza el robot y da límites para esa área durante los lanzamientos.

Es el espacio (imaginario) etiquetado como "Área de lanzamiento" a continuación. No tiene techo. El área de lanzamiento es parte de Home con un propósito especial, pero solo cuando se hace un lanzamiento.

- Para cada lanzamiento, el robot y todo lo que está a punto de mover debe encajar completamente en el área de lanzamiento.
- Justo después y entre lanzamientos, el área de lanzamiento es una parte de Home.



ACCIÓN | DEFINICIONES Y REGLAS

R14 LANZAMIENTO

R14 proporciona las condiciones requeridas para el lanzamiento y el procedimiento de lanzamiento.

Para realizar el lanzamiento, muestren las Verificaciones 1 y 2 al árbitro y luego presionen un botón, den una señal a un sensor o permitan que un temporizador haga girar los motores.

- Verificación 1: El robot y todo lo que está a punto de moverse encaja completamente en el área de lanzamiento.
- Verificación 2: No están conteniendo el movimiento de nada, incluido el torque de algún motor o energía almacenada.
- Inicio de la partida: El primer momento para el primer lanzamiento en una partida es precisamente al comienzo de la última palabra o sonido en la cuenta regresiva, como “3, 2, 1 ... ¡YA!” Todos los demás lanzamientos pueden ocurrir tan pronto como le muestren al árbitro las Verificaciones 1 y 2 de nuevo.

R15 INTERRUPCIÓN

R15 define y limita la acción de tocar el robot después del lanzamiento.

Es cuando interactúan con un robot lanzado o con cualquier objeto que lo toque.

- Pueden interrumpir el robot en cualquier momento por cualquier motivo, pero asegúrense de estudiar las reglas **R16** y **R19**.
- El mejor momento y lugar para interrumpir el robot es cuando está completamente en Home (**R12**).
- No utilicen el “tiempo perfecto” exacto de una interrupción (sus ojos haciendo el trabajo de un temporizador o sensor) como una estrategia para producir un nuevo resultado o ventaja de puntuación. Las misiones que se beneficien obtendrán cero.
- No envíen ni dejen caer cosas para golpear o que le caigan al robot.

Si el robot regresa a casa y no lo interrumpen, es libre de interactuar con las cosas que podrían haber colocado allí para él, y es libre de partir desde cualquier lugar de Home sin un lanzamiento.

R16 PROCEDIMIENTO DE INTERRUPCIÓN

R16 proporciona el procedimiento y las consecuencias por interrumpir el robot, dependiendo de dónde se encuentre en ese momento.

Para interrumpir el robot, deténganlo y llévenlo a Home si no está allí.

- Si estaba completamente en Home: no hay problema.
- Si no estaba completamente en Home: pierden una ficha de precisión.

Excepción de lanzamiento incorrecto: Si interrumpen el robot tan pronto después del lanzamiento que apenas ha alcanzado la línea de arco del área de lanzamiento, deben reiniciarlo, pero no perderán una ficha de precisión.

Excepción de ahorro de motor: Si el robot está atascado fuera de Home forzando sus motores y no tienen intención de lanzarlo nuevamente, pueden apagarlo y dejarlo en su lugar sin perder una ficha de precisión.

Excepción al final del partido: Detener el robot al final de la partida no cuenta como una interrupción.

R17 CARGA

R17 define cuándo las cosas están bajo el control estratégico del robot.

Mientras que algo es capturado, guardado, movido o liberado a propósito / estratégicamente, cuenta como "carga". Cuando el robot claramente ya no toca lo que estaba controlando, esa cosa ya no se considera carga.

R18 INTERRUPCIÓN CON CARGA

R18 proporciona las consecuencias por interrumpir el robot con carga, dependiendo de dónde esté la carga en ese momento.

Para carga completa o parcialmente fuera de Home durante una interrupción: si el robot la tenía cuando se lanzó, puede quedarse con ella. Si no, el árbitro la toma.

R19 CARGA VARADA

R19 proporciona las consecuencias para el robot que abandona la carga, dependiendo de dónde descance la carga.

Si la carga está varada fuera de Home: si está completamente afuera, se queda como está. Si está parcialmente afuera, deben llevarla a Home y perder una ficha de precisión.

- La carga debe descansar antes de que esto pueda decidirse.
- Si el equipamiento que se lleva a Home a mano tiene un modelo de misión, el árbitro toma el modelo de misión.

R20 INTERFERENCIA

R20 proporciona las consecuencias por molestar al equipo, terreno de juego o robot contrario.

Un robot no puede interferir con el terreno de juego contrario o el robot a menos que haya una excepción de misión. Puntos fallados o perdidos debido a interferencia se aplican automáticamente. La colaboración está bien.

R21 DAÑO AL TERRENO DE JUEGO

R21 proporciona las consecuencias por daños a su propio terreno de juego.

Si el robot separa el Dual Lock o rompe un modelo de misión, el terreno de juego permanece como está, y las misiones claramente hacen posible o más fácil la puntuación es cero.

PUNTUACIÓN | DEFINICIONES Y REGLAS

R22 PUNTUACIÓN AL FINAL DE LA PARTIDA

R22 advierte que si los logros del robot se destruyen antes de que termine la partida, no puntuarán.

Los requisitos de la misión deben estar visibles al final de la partida para contar a menos que se requiera un método para ello.

- Exactamente cuando finaliza la partida, todo debe mantenerse como esté para su examinación.
- Detengan el robot, déjenlo como está y mantengan las manos alejadas de todo mientras el árbitro revisa el terreno de juego con ustedes.

R23 REDACCIÓN DIRECTA

R23 limita la confusión y les advierte contra los requisitos de lectura que no existen.

Los textos referentes al Juego del Robot significan exactamente y solo lo que dicen.

- Si una palabra no está definida detalladamente en el texto del juego, usen su significado conversacional común.
- Si no se menciona un detalle, no importa.

R24 RANKING DE INFORMACIÓN

R24 responde previamente a la pregunta “¿Qué pasa si dos hechos del juego no están de acuerdo?”

Entre todas las fuentes de información del Juego del Robot, las actualizaciones más recientes tienen la máxima autoridad, seguidas de las misiones, las reglas de competencia y luego la configuración del terreno de juego.

- Dentro de cualquier fuente de información, el texto tiene autoridad sobre las imágenes.
- Los videos, correos electrónicos y publicaciones en foros no tienen autoridad.

R25 BENEFICIO DE LA DUDA

R25 le dice al árbitro cómo decidir en situaciones confusas o difíciles de decir.

Si la decisión del árbitro “podría ir en cualquier dirección”, o si la preparación, atención, visión o memoria del árbitro causan un problema, ustedes, los competidores, obtienen el beneficio de la duda.

R26 RESULTADOS FINALES

R26 dice cómo los puntajes se vuelven oficiales, incluidos los puntajes de empate.

Una vez que estén de acuerdo con el puntaje, se vuelve oficial.

- Si es necesario, el árbitro principal toma las decisiones finales.
- Solo su mejor puntaje de las partidas clasificatorias cuenta para premios / avance a otros torneos. Los empates se rompen usando el segundo y tercer mejor puntaje según sea necesario. Si aún no está resuelto, las autoridades de la competencia deciden qué hacer.
- Los playoffs, si se llevan a cabo, son solo para diversión extra.

Diagrama de Ruta del Robot

Dibujen la ruta que su robot hará para completar las misiones.

