

附录 B – 机器人检查表

队号: _____

机器人检查结果(圈出): 通过 / 失败

队伍	检查	机器人尺寸检查	规则 #
		机器人将在比赛中接受所有机械装置（包括每个机械装置的所有组件），配置和装置的检查。	<I7>
		在所有独特的开始（赛前设置）配置中分别测试机器人。 机器人可以安装在尺寸调整工具内，而不会在尺寸调整工具的侧面和顶部施加过大的力。	<I7>a RG02
		如果在机器人初始化过程中伺服电机运动，则会粘贴机器人运动警告标签。	<RG02>
✓	✓	通用机器人规则	规则#
		机器人不包含任何可能损坏运动场或其他机器人的组件。	<RG01>a&b
		机器人不含有害物质。	<RG01>c
		机器人不会造成明显的不必要纠缠风险。	<RG01>d
		机器人不包含锋利的边缘或角落。	<RG01>e
		机器人不包含基于动物，液体或凝胶的材料。	<RG01>f&g
		机器人不包含会导致比赛延迟的材料。	<RG01>h
		机器人不包含将机器人框架电接地到运动场的元件。	<RG01>i
		机器人不包含封闭的气体设备。	<RG01>j
		机器人不包含液压装置。	<RG01>k
		机器人不包含基于真空的机制。	<RG01>l
		至少从两个侧面可以看到队伍编号，并且符合要求。	<RG04>
		存在联盟标记并符合要求。	<RG05>
		机器人使用的能量（即比赛开始时存储的能量）只能来自经批准的来源。	<RG06>
		机器人无法启动自己的组件。	<RG07>
✓	✓	机器人机械零件和材料规则	规则 #
		机器人上的所有组件均来自允许使用的原材料和商用现货产品。	<RM01> <RM02>
✓	✓	机器人电气零件和材料规则	规则 #
		主电源开关已正确安装，贴有标签，易于使用且对比赛人员可见。 TETRIX, REV 和 MATRIX 开关是唯一允许使用的主电源开关	<RE01>
		所有电池都牢固地安装在机器人上，不会直接接触其他机器人或运动场。	<RE02>
		机器人上正好有一（1）个认可类型的机器人主电池组，并且已正确连接到主电源开关以及 REV 扩展集线器或 REV 控制集线器。	<RE03> <RE05>a(i)
		如果有保险丝，切勿用额定值高于原始安装或根据制造商规格的保险丝替换。可更换的保险丝仅供一次性使用。	<RE04>
		除非<RE05> a&b, <RE12>和<RE13>中所述，否则允许的电子设备由 REV 扩展集线器或 REV 控制集线器上的电源端口供电。	<RE05>a
		REV 扩展集线器和/或 REV 控制集线器由机器人主电池供电。	<RE05>a(i)
		REV SPARK 微型电机控制器由机器人主电池供电。	<RE05>a(ii)
		允许的传感器只能从 REV 扩展集线器或 REV 控制集线器获得电源	<RE05>a(iii)
		除 REV Robotics 2m 距离传感器外，光源（包括 LED）都不会以任何方式聚焦或定向。光源由允许的方法供电。	<RE05>a(iv) <RE13>

		视频记录设备（如果使用）由内部电池供电，并且其无线通信功能已关闭。	<RE05>a(v) <RE14>
		Android 机器人控制器设备（如果使用）由其内部电池或 REV 扩展中心的内置充电功能供电。	<RE05>b
		只需一个机器人控制器（a）Android 设备+ REV 扩展集线器或 b）REV 控制集线器）。允许使用一个额外的 REV 扩展中心。	<RE06> <RE08>
		唯一允许的电机和伺服控制器是：REV 扩展集线器，REV 控制集线器，REV 伺服电源模块，REV Spark Mini 电机控制器和 VEX 电机控制器 29。	<RE09>
		机器人最多包含八个允许型号的直流电动机。	<RE10>
		机器人最多包含十二个伺服器。它们必须与随附的 REV 扩展集线器，REV 控制集线器，REV 伺服电源模块或 VEX 电动机控制器 29 兼容，并且不得超出控制器的制造商规格。	<RE11>
		机器人仅包含允许的传感器，并且它们仅连接到 REV 扩展集线器或 REV 控制集线器。	<RE12>
		电源线和电动机控制线必须使用一致的颜色编码，正极线（带条纹的红色，白色，棕色或黑色）和负极/普通线（黑色或蓝色）使用不同的颜色。	<RE15>f
		电源线，电机控制线，伺服线和传感器线的尺寸正确。	<RE15>i
		如果将电子设备接地到机器人机架，则唯一认可的方法是 REV 机器人电阻接地带。如果需要，REV Robotics Anderson Powerpole 转 XT30 适配器可以连接到电阻接地带。禁止使用其他接地带或电缆。	<RE15>k
		批准的电气和电子设备可能会进行修改，以使其更加实用；不得在内部或以任何影响其安全性的方式对其进行修改。	<RE16>
✓	✓	轮/胎面运动场损坏测试-可选	Rule #
		机器人没有损坏“运动场”图块。[这是一个可选测试，仅当检查员认为传动系统的胎面可能损坏运动场砖时才执行。]	<I7>

总体评价或检查未通过的原因（如果有）：

场地检查员

队员代表