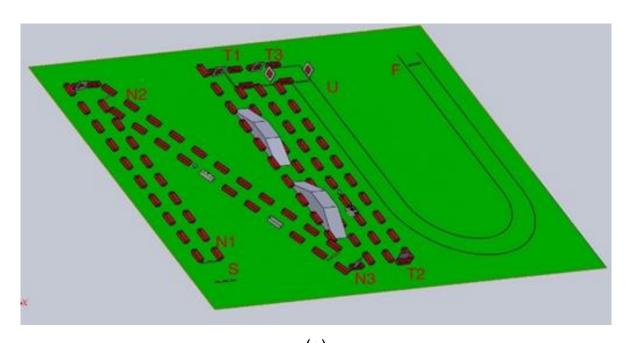
六、場地介紹

非兩天時比賽在戶外進行,場地分為預備區(S)、直線道路區(N1)、取物置物區(N2)、山坡曲面區(N3)、連接區(T1)、澆灌區(T2)、連接區(T3)、U形道路區(U),與終點區(F)共九個區域。場地的形狀大致為國立台灣大學的英文縮寫 NTU,場地整體大小約為 20m×12m,全程道路寬約為 1m。在 N 區以及 T 區的道路兩側皆有盆栽以約 0.50m 的間距直線排列,在 U 區則有半徑約5cm 的紅色童軍繩作為道路線。比賽場地示意圖如圖 1a 所示,場地規格如圖 1b 所示。請注意,場地實際形狀可能與參考圖有所出入。由於比賽在天然草皮進行,地面會有大幅度的凹凸不平,或有落葉、草枝等。而場地物品(盆栽等)的設置會有大公差。比賽進行時,機器人會造成場地草皮的磨損,場地也會有所變化。請各隊伍在進行策略規劃時,務必考量以上變因。



(a)

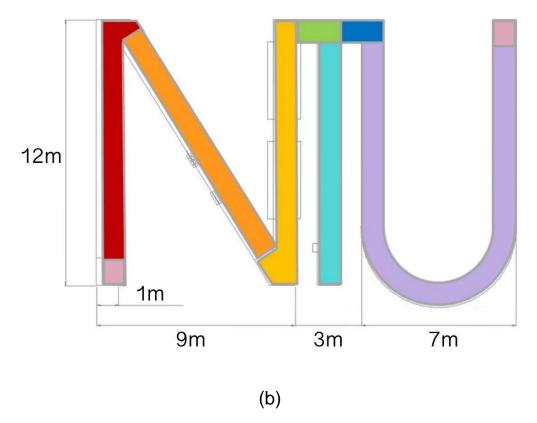


圖 1. 比賽場地示意圖與規格圖

● 預備區(S)

長為 1.25m, 出發前參賽隊伍於此區作賽前準備, 如圖 2 所示。虛線 為關卡線, 做為區域劃分、得分判別, 與機器人重置使用的依據線。以下 圖形中的虛線皆為關卡線。

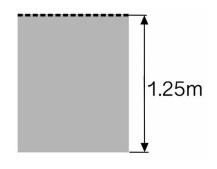


圖 2. 預備區(S)尺寸示意圖

● N區(如圖 3)

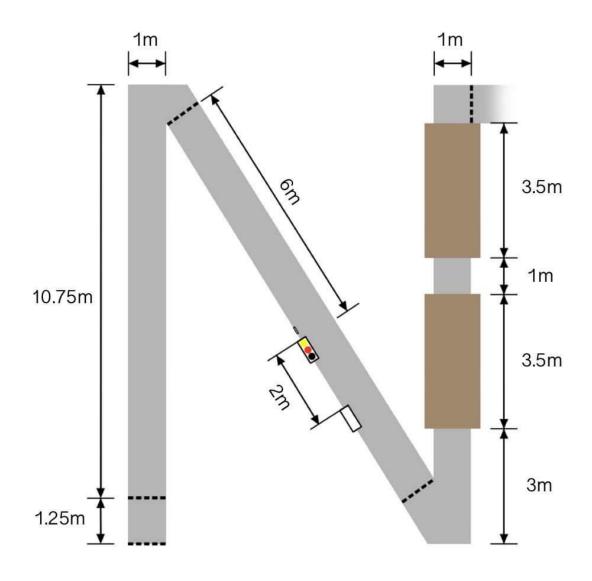


圖 3. N 區尺寸示意圖

(一)直線道路區(N1)

由預備區進入長約 10m 的天然草皮道路,如圖 4a 所示。在此區道路尾端,即機器人由 N1 區過彎進入 N2 區之前的位置,放置紅色三角形標示牌,以供辨識向右後轉,如圖 4b 所示。告示牌放置的位置,如圖 4c 所示。

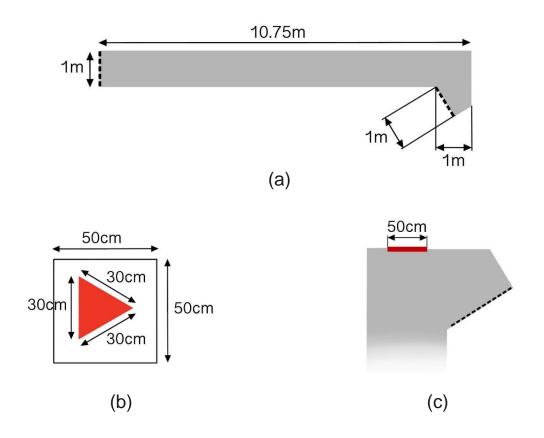
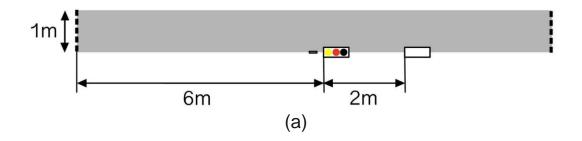


圖 4. 直線道路區(N1)尺寸示意圖

(二)取物置物區(N2)

長約 12m,如圖 5a 所示。在距離關卡線 5.8m 處放置三種顏色(黃紅黑)的號誌牌,放大圖如圖 5b 所示。在距離關卡線 6m 處的盆栽為取物盆栽。該盆栽改以倒扣的方式放置,並在上方放置三種顏色的模型水果。在距離關卡線 8m 處的盆栽為置物盆栽。取物盆栽以及置物盆栽的盆栽皆為白色。



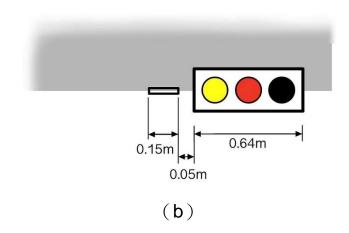


圖 5. 取物置物區(N2)尺寸示意圖

(三)山坡曲面區(N3)

長為 12m,如圖 6a 所示。其中以木板(圖中棕色區域) 鋪成 2 個坡道,其餘部分為天然草皮。兩個木板坡道,第一個坡度為 20°,第二個坡坡度為 27.5°,兩個坡間距為 1m,如圖 6b 所示。在此區道路頭端,即機器人進入 N3 區,過彎前與關卡線平行的位置,放置尖頭指向左的紅色三角形標示牌,以供辨識向左後轉。放置位置圖 6c 所示,告示牌如圖 6d 所示。在此區道路尾端,即機器人進入 T1 之前的位置,放置紅色正方形標示牌。放置位置如圖 6e 所示,告示牌如圖 6f 所示。

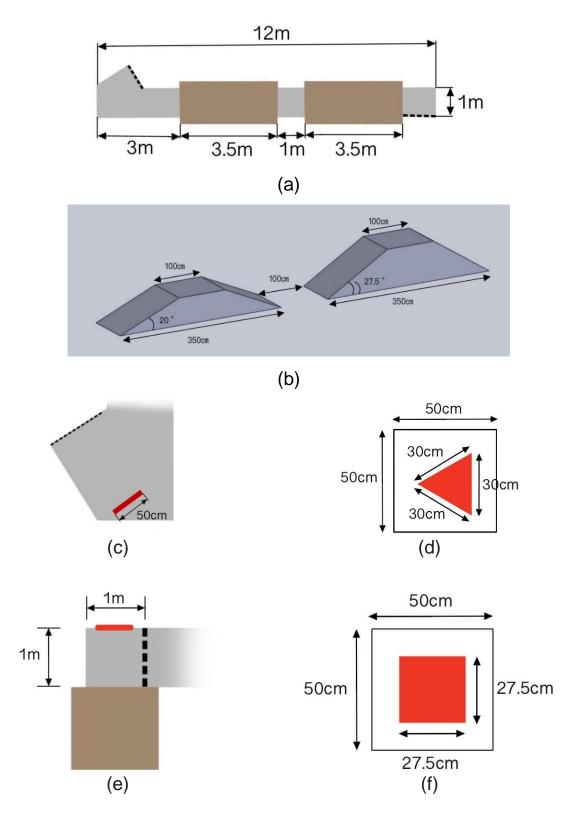


圖 6. 山坡曲面區(N3)尺寸示意圖

● T區(如圖 7)

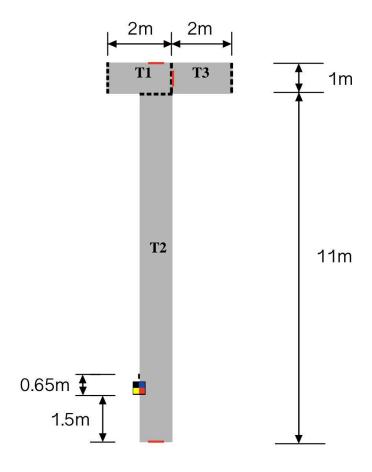


圖 7. T 區尺寸示意圖

(一)連接區(T1)

長為 2m,如圖 8a 所示。在此區道路尾端,即機器人進入 T1 之前的位置(即圖 7 中 T1 區與 T3 區交界的紅色標記位置),放置紅色正方形標示牌 A,以提供右轉辨識,如圖 8b 所示。

在此區與 T3 區接壤的道路左側(即圖 7 中 T1 區上側的紅色標記位置),放置紅色正方形標示牌 B,以提供從 T2 區迴轉後欲進 T3 區的右轉辨識,如圖 8b 所示。機器人由 T1 區通過關卡線進入 T2 區後即可將該標示牌移除,以避免機器人迴轉後欲由 T2 區進入 T3 區時遭標示牌阻擋。

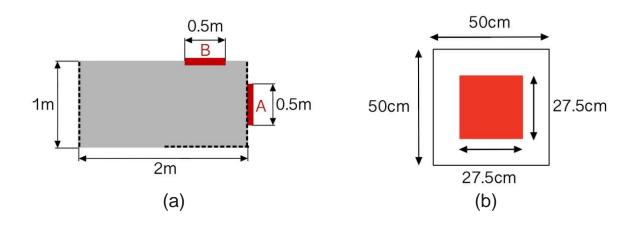


圖 8. 連接區(T1)尺寸示意圖

(二) 澆灌區(T2)

長為 11m,如圖 9a 所示。在距離關卡線 8.85m 處放置四種顏色的號 誌牌。在距離關卡線約 10m 處放置一個長×寬為 40×40cm 的無蓋盒子,如圖 9b 所示。盒子中分為四塊區域,分別塗上四種不同顏色(藍紅黑黃),其立體圖如圖 9c 所示。每個顏色的區域上方放置一個透明塑膠碗,此碗有標示刻度。在此區道路尾端,放置紅色圓形標示牌,以提供迴轉辨識。標示牌位置如圖 9d 所示,標示牌如圖 9e 所示。

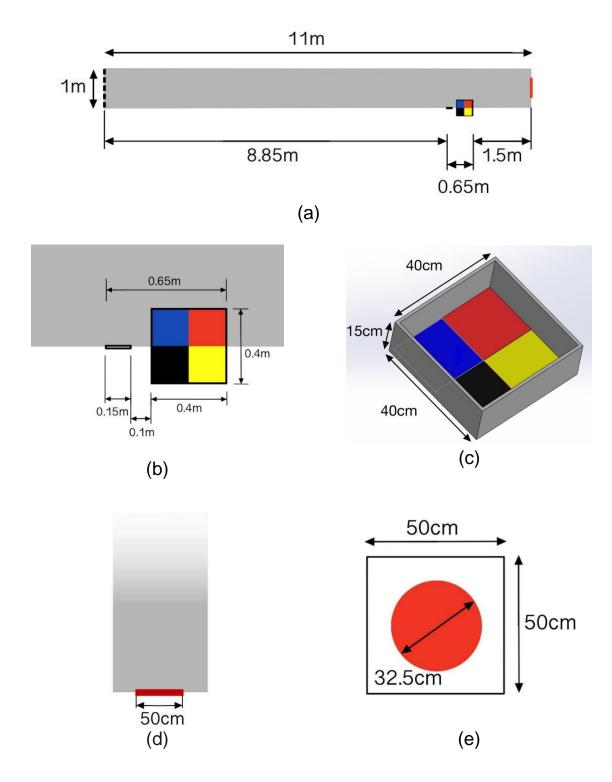


圖 9. 澆灌區(T2)尺寸示意圖

(三)連接區(T3)

長為 2m,在此區道路尾端,即機器人進入 U 區之前的位置,放置紅色正方形標示牌,以提供右轉辨識。尺寸如圖 10(b)所示。

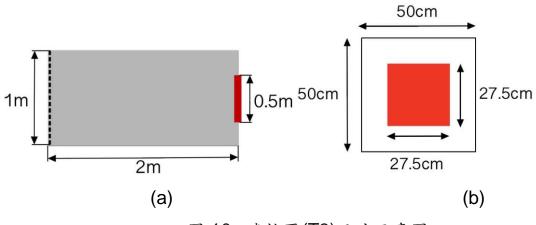


圖 10. 連接區(T3)尺寸示意圖

U形道路區(如圖 11)

以半徑約 5cm 的紅色童軍繩作為道路線。如圖 11 所示。

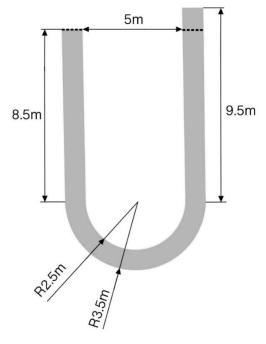


圖 11. U 形道路區(U)尺寸示意圖

● 終點區(F)

為機器人最後到達之停止區,由 U 形道路區進入此段道路。

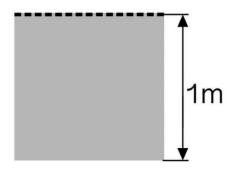


圖 12.重點區(F)尺寸示意圖

● 關卡線

比賽場地每區之虛線,做為區域劃分以及評分的依據線。

● 號誌牌

作為機器人判別顏色之標記,標示牌尺寸如圖 12 所示。

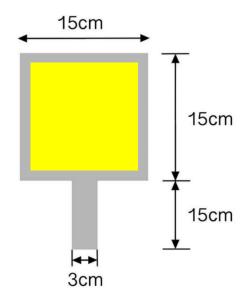


圖 12. 號誌牌尺寸示意圖

● 標示牌

作為機器人判別形狀,已進行自主行進之標記,分為三角形、正方形、 圓形三種形狀,標示牌尺寸如圖 13a, 13b, 13c 所示。

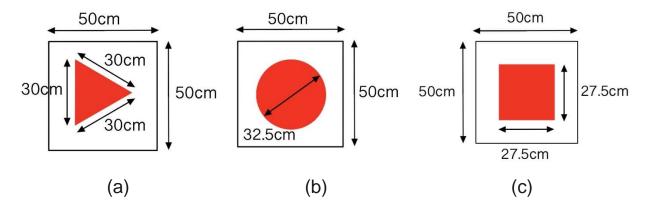


圖 13. 標示牌尺寸示意圖

七、競賽場地材料規格或照片

(一)盆栽

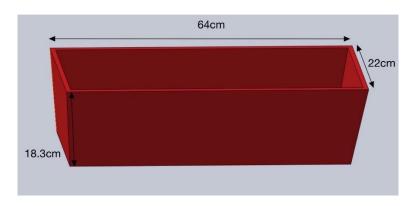


圖 14. 盆栽示意圖

(二)模型水果(夾取物;半徑約8.5cm)



圖 15. 夾取之水果實體照片

(三)澆灌碗



圖 16. 澆灌碗尺寸圖

八、競賽規則

(一) 調整準備

開始前調整準備時間為<u>1分鐘</u>,調整準備時間結束後,機器人需置於出發區待命,車體前緣不可超過預備區外的關卡線。

(二) 比賽開始

裁判人員吹哨子後開始計時。

(三) 比賽時間

- 1. 比賽時間大專組為 8 分鐘, 高職組為 5 分鐘。
- 2. 比賽開始後若機器人無法動作,得於預備區(S)中繼續調整,唯比賽 計時不停止。

(四) 競賽中

除機器人操作人員、裁判及計分人員外,未經許可不得進入比賽場地。每組可指派一位隊員作為機器人操作人員。

(五) 重新調整

- 比賽開始後,機器人未按照設定路徑行進或脫離比賽場地,由裁判 判定重新調整,參賽者須將機器人移至上一關卡與脫離比賽場地關 卡之間之關卡線重置。
- 比賽開始後,參賽者得在必要時向裁判申請調整機器人,經裁判同意後將機器人移至上一關卡。若該關卡有隨機號誌,則重新調整後, 號誌亦會被工作人員重新隨機更新。

- 3. 申請調整次數不限,於調整工作完成後向裁判報告,由裁判宣布繼續開始比賽;重新調整機器人時,比賽時間仍持續計時。
- 4. 重新調整回前關卡時,車體前緣不可超過關卡線。

(六) 終止比賽

當田間機器人發生嚴重破壞場地情事時,得由裁判判定立即終止該隊伍 比賽,該隊該場次以判定終止前之成績計算。

(七)各關卡規則及計分方式

- 達成各關評分項目即可獲得該項分數。
- 若時間截止前尚未完成整個賽道,依舊可以獲得時間截止之前所達成之項目的分數。
- 最終總成績若分數相同,以較短時間到達終點者勝出。若到達終點時間相同,則以機器人重量較輕者勝出。
- 原則上競賽場地分為 A 場及 B 場,各參賽隊伍皆應於此兩場地進行競賽 得分,總成績為兩場得分之總分,依序排名。相關競賽程序,將於報名隊 伍數目確定後,再行公布。

▶ 大專組:

大專組競賽分為四個部分—自主行進、作物澆灌、取物及置物,與號誌判別。

1. 自主行進:

- (1) 出發區通過起始線進入 N1 區,得 5 分。
- (2) N1 區通過關卡線進入 N2 區,得 5 分。
- (3) N2 區通過關卡線進入 N3 區,得 5 分。

- (4) N3 區通過關卡線進入 T1 區,得 5 分。
- (5) T1 區通過關卡線進入 T2 區,得 5 分。
- (6) 通過關卡線進入U區,得5分。
- (7) U區通過關卡線到達終點,得 10 分。
- (8) 於上述區域行走時,若機器人未按照設定路徑行進或脫離比賽場地,由裁判判定重新調整。重新調整時,機器人需移至前一區域與超出邊界線區域之間的關卡線,且此區先前之得分將會歸零重新計算。

2. 取物及置物:

- (1) 取物盆栽(倒扣)上放有三顆不同顏色的水果,置物盆栽為一個正 放的盆栽。此兩盆栽皆為白色。
- (2) 機器人正確辨識題目顏色並用 LED 顯示正確顏色即得 10 分, 成功夾取正確顏色的水果模型,並將水果模型取離取物盆栽即 得 10 分,成功將正確水果模型放置置物盆栽即得 10 分,總 計共 30 分。
- (3) 成功放置的條件包含夾取物不曾掉落,並將夾取物放置於置物 盆栽內。夾取水果模型之顏色為關卡前的號誌隨機指定。
- (4) 於此區申請重新調整時,機器人需移至 N1 區至 N2 取物區間的關卡線,且此區先前之得分將會歸零重新計算。在新調整完畢,機器人啟動後,夾取水果模型之顏色號誌則會再次被裁判或工作人員隨機指定。

3. 作物澆灌:

- (1) 主辦單位只提供 750ml 的澆灌用水。報到秤重時,機器人需將 蓄水槽淨空,上場前再添加大會提供的澆灌用水,參賽者可自行 斟酌加水量,可少於 750ml,但不可多。一旦開始比賽後,除了 澆灌外,機器人不得再添加或洩放儲水。
- (2) 需在指定顏色格子中的杯子澆灌至標記水量(500mL),澆灌區為 封閉無蓋盒子,只能從上往下看到顏色(如圖 9c),指定的顏色由 關卡前的號誌隨機顯示。
- (3) 辨識題目顏色並用 LED 顯示正確顏色可得 10 分,將水澆灌於 正確杯子至標準線,可得 20 分,共 30 分。
- (4) 於此區申請重新調整時,機器人需移至 T1 區至 T2 取物區間的關卡線,且此區先前之得分將會歸零重新計算。在新調整完畢,機器人啟動後,夾取水果模型之顏色號誌則會再次被裁判或工作人員隨機指定。

▶ 高職組:

高職組競賽可採用任何方式遙控,不限定操作者所在控制位置,競賽規則 與大專組同。

1. 自主行進:

- (1) 出發區通過起始線進入 N1 區,得 5 分。
- (2) N1 區通過關卡線進入 N2 區,得 5 分。
- (3) N2 區通過關卡線進入 N3 區,得 5 分。
- (4) N3 區通過關卡線進入 T1 區,得 5 分。
- (5) T1 區通過關卡線進入 T2 區,得 5 分。

- (6) 通過關卡線進入U區,得5分。
- (7) U區通過關卡線到達終點,得 10 分。

2. 取物及置物:

- (1) 取物盆栽(倒扣)上放有三顆不同顏色的水果,置物盆栽為一個正 放的盆栽。此兩盆栽皆為白色。
- (2) 機器人成功夾取正確顏色的水果模型,並將水果模型取離取物 盆栽即得 15 分,成功將正確水果模型放置置物盆栽即得 15 分,總計共 30 分。
- (3) 成功放置的條件包含夾取物不曾掉落,並將夾取物放置於置物 盆栽內。夾取水果模型之顏色為關卡前的號誌隨機指定。
- (4) 於此區申請重新調整時,機器人需移至 N1 區至 N2 取物區間的 關卡線,且此區先前之得分將會歸零重新計算。

3. 作物澆灌:

- (1) 主辦單位只提供 750mL 的澆灌用水。報到秤重時,機器人需將 蓄水槽淨空,上場前再添加大會提供的澆灌用水,參賽者可自行 斟酌加水量,可少於 750mL,但不可多。一旦開始比賽後,除 了澆灌外,機器人不得再添加或洩放儲水。
- (2) 需在指定顏色格子中的杯子澆灌至標記水量(500mL),澆灌區為 封閉無蓋盒子,只能從上往下看到顏色(如圖 9c),指定的顏色由 關卡前的號誌隨機顯示。
- (3) 將水澆灌於正確杯子至標準線,可得30分。
- (4) 於此區申請重新調整時,機器人需移至 T1 區至 T2 取物區間的 關卡線,且此區先前之得分將會歸零重新計算。

九、技術規範

- (一)本競賽旨在鼓勵學生設計與實作,因此機器人底盤需自行加工組裝,不可由市面購得之機器人商品直接拆解為之。比賽當天,若有裁判質疑, 參賽者需提供製作材料清單說明。裁判根據參賽者的說明,在充分討論後,得終止參賽者參賽或同意其繼續參賽。
- (二) 比賽中大專組之機器人的移動必須採自主方式,不可使用搖控或人為之 干涉,否則取消比賽資格;高職組則可採任何遙控方式。
- (三) 比賽中不可以於場地上放置任何原不屬於競賽場地的物件。
- (四)為維護參與人員安全,機器人不得使用具危險性之零組件。使用高速旋轉機構時需具備保護殼,不得裸露在外。
- (五) 本次田間機器人之車體投影面積之各邊長度規範(不含機械手臂延伸): 長度需 ≥ 40 cm; 寬度需 ≥ 40 cm。
- (六) 在每個關卡線之前,機械手臂之延伸超出車體的長度不得大於 10cm。

十、注意事項

- (一) 比賽期間與前後,比賽場地為非開放區域,僅工作人員能進入場區。
- (二) 比賽前、後所有隊伍均需參加開幕、展示交流及閉幕,若有缺席者,主 辦單位保留取消其名次之權利。
- (三) 本競賽規則所列事項,若有異動,將會公布於競賽網站。
- (四) 比賽當日如遇颱風來襲,將取消或延期該活動,其餘天侯狀況照常進行。
- (五)比賽當日如遇下小雨,則在原訂場地進行,請參賽隊伍預備防雨配備, 以防機構受潮損害;如遇下大雨,則比賽改至室內場地進行。
- (六) 主辦單位將於競賽三天前依中央氣象局氣象預報決定比賽調整方式,屆時會公告於網站上,請各隊密切注意。