Capítulo 1. Android Kung-Fu  
El propósito de este concurso es difundir "el disfrute del moderno robot de combate" para el público en general como el deporte del siglo 21. El objetivo de este evento es para entretener tanto, la audiencia, y para desafiar a los constructores de los robots para construir y el campo de las máquinas de combate final. En este concurso dos robots deben derrotar entre sí utilizando cualquier combinación de empujar, lucha, boxeo, y técnicas de artes marciales. El último robot de pie que queda es el campeón del torneo.

Capítulo 2 Especificaciones Robot

2.1. Sistema Caminar

2.1.1. El robot debe ser un bípedo caminar bípedo humanoide que deben cambiar su centro de gravedad para mantener su equilibrio al caminar.   
2.1.2. Al caminar, un pie debe levantar del suelo, mientras que el otro pie está equilibrando el robot.   
2.1.3. Al caminar, el pie que equilibra el robot debe tener un ángulo de articulación de rodilla mayor de 90 grados. En cualquier punto, si este no es el caso, el robot no se considerará a pie.   
2.1.4. Los pies pueden ser de cualquier forma y formar, siempre y cuando todos los siguientes se mantienen:   
2.1.4.1. El pie del robot se define como la parte del robot que está en contacto con la superficie de la arena (tierra).   
2.1.4.2. La longitud máxima (tamaño) del pie debe ser menor que 50% de la longitud de la pierna del robot extendida. La longitud de la pierna se define como la distancia entre el donde el pie robots toca el suelo y el eje que conecta la pierna hasta la parte superior del cuerpo del robot.   
2.1.4.3. La longitud máxima de los pies debe ser menor. 20cm   
2.1.5. Cuando robot está de pie o caminando, un contorno rectangular alrededor de los pies izquierdo y derecho no se superponen.

2.2. Tamaño

2.2.1. La altura máxima del robot debe ser inferior. 120cm   
2.2.2. El robot tendrá 2 brazos.   
2.2.2.1. Cada brazos longitud extendida no será superior a la longitud extendida pierna.   
2.2.3. El robot debe tener una cabeza

2.3. Métodos de control

2.3.1. El robot puede ser autónomo.   
2.3.2. El robot puede ser controlado remotamente por un ordenador.   
2.3.3. El robot puede ser controlado remotamente por un operador humano.   
2.3.4. Control remoto del robot sólo se permite a través del control inalámbrico dentro de las siguientes condiciones:   
2.3.4.1. Sistema de control inalámbrico debe ser inmune a las interferencias de radio.   
2.3.4.2. Debe tener un mínimo de 4 frecuencias de funcionamiento diferentes que se pueden cambiar si un juez lo solicite.   
2.3.4.3. Frecuencias de radio control deben cumplir dentro de las regulaciones de la FCC.   
2.3.5. Es muy recomendable que se utiliza el control de radio con sede digital.   
2.3.6. Fuente de alimentación del robot debe estar en el robot.

2.4. Artículos prohibidos

2.4.1. Armas o artículos que pueden herir a las personas, animales o la pista de competición.   
2.4.2. Artículos afilados capaces de cortar carne, cuchillos o espadas.   
2.4.3. Alta velocidad de los dispositivos de rotación.   
2.4.4. Los dispositivos que mejoran la tracción, el equilibrio, o las capacidades de pie.   
2.4.4.1. Los ejemplos incluyen: sistemas magnéticos de vacío y, adhesivos y en los pies.   
2.4.5. Los dispositivos que pueden interferir con el control del robot de su oponente   
2.4.5.1. Los ejemplos incluyen: láser, flashes electrónicos, focos, luces estroboscópicas, y dispositivos de radio y de interferencia óptica.   
2.4.6. Los productos y accesorios que pueden contaminar, desfigurar, marca, o dañar la arena.   
2.4.7. Los líquidos, polvos y gases que pueden ser sopladas o expulsados ​​al oponente u operador rival.   
2.4.8. Cualquier despido o dispositivos de puesta a flote.   
2.4.9. Los dispositivos de ignición.   
2.4.10. Primavera, neumática, de gas comprimido, o sistemas de armas de fluido alimentado a presión.   
2.4.11. Redes o dispositivos diseñados para enredar a los opositores.

2.5. Calificación

2.5.1. Los jueces inspeccionarán todos los robots para verificar que cumplen con las especificaciones.   
2.5.2. Se pedirá a todos los robots para demostrar las capacidades necesarias para competir.   
2.5.2.1. Capacidad para levantarse de acostado boca hacia adelante y la cara hacia atrás.   
2.5.2.2. Capacidad para caminar un mínimo de 5 pasos adelante sin caer.   
2.5.3. Los jueces calificarán los robots antes de que se les permitirá competir.   
2.5.3.1. Los jueces pueden requerir pilotos a realizar cambios en sus robots para calificar para la competencia.   
2.5.3.2. Robots que no logran la calificación no podrán competir.   
2.5.3.3. La satisfacción de los criterios de calificación es responsabilidad pilotos robot.

Capítulo 3 Arena Especificaciones  
  
3.1. La zona de Arena será aproximadamente 1,5 metros cuadrados.

3.1.1. La superficie debe ser lisa y brillante de color blanco o gris.   
3.1.2. Parece en la superficie de arena no será superior a una altura de 3 mm por encima de la superficie.   
3.1.3. La superficie de arena se inspeccionarán y se ajustó a nivel por el árbitro y inspeccionado por los jueces.

3.2. Iluminación de interior

3.2.1. No se pueden controlar la iluminación interior y la luz solar. Los robots deben estar preparados para diferentes condiciones de iluminación.

3.3. Iluminación Exterior

3.3.1. No habrá regulaciones que se prohíba el uso de cámaras y equipos de video, que es utilizado por el público, otros competidores, y los medios de comunicación, en cualquier momento durante el torneo.   
3.3.2. Los robots pueden recibir la iluminación no deseada de la luz infrarroja, flashes, luces del punto, etc. Los robots deben estar preparados para este tipo de un entorno.

3.4. Radio Interferencia externa

3.4.1. No habrá regulaciones que impedirán el uso de cualquier equipo que pueda causar interferencias de radio, con sistemas de control inalámbricos.   
3.4.2. Los robots deben estar preparados para ello.   
3.4.3. No habrá regulaciones que se asegurarán de que el medio ambiente, o instalaciones, no deberá interferir con el control inalámbrico.   
3.4.4. Los robots deben estar preparados para esto.

3.5. Otros robots que compiten en este torneo no se les permitirá operar durante un partido si se sospecha de causar ninguna interferencia a los competidores en el torneo actual.

Capítulo 4 Reglas del partido

 4.1. Partidos de competiciones consisten en 1 ronda, el evento final será de 3 rondas.

4.2. El límite de tiempo para cada ronda será de 3 minutos.

4.3. Los robots se darán 2 minutos entre cada ronda para hacer cambios de batería, ajustes o reparaciones.

4.4. Todos los robots deben caminar 2 o más pasos antes de atacar. Esto debe ocurrir en el inicio del partido, así como después de una caída, o slipdown. Ringout

4.5. Una postura defensiva (que tengan cualquiera articulación de la rodilla creando un ángulo inferior a 90 grados o como se define por el árbitro) no se mantiene durante más de 3 segundos. Después de este tiempo el árbitro ordenará al robot a caminar.

4.6. Cuando el robot no camina o no ataca por más de tres segundos, el árbitro ordenará al robot a caminar.

4.7. En cualquier caso en el que se requiere que el robot a caminar, el robot debe caminar más de 2 pasos antes de atacar.

 4.8. Si el robot no se mueve en la orden del árbitro, se considera derribado y. Un recuento de 10 comenzará

 4.9. Cuando el robot se encuentra de nuevo en pie desde la posición de tumbado, el robot debe caminar más de 2 pasos antes de atacar.

 4.10. Un robot se considera derribado si alguna parte del cuerpo del robot, con excepción de sus pies, ha tocado el piso de la arena.

 4.11. Cuando el robot es derribado. Se da cuenta de 10 (1 conteo es igual a 1 segundo). Si el robot no puede volver sobre sus propios pies, dentro de la arena, en el conteo de 10, y sin ayuda externa, el robot recibe un golpe de gracia.

4.12. Si alguna parte del robot toca el suelo fuera de la arena, el robot se considera ringout.

 4.13. Tocar el robot durante el partido será declarado como un golpe de gracia por el árbitro.

4.14. Si el robot se cae por sí solo, y no como resultado de un ataque (ofensiva o defensiva), es un slipdown.

 4.15. Un participante puede perder el partido en cualquier momento.

4.16. Si los robots no se están moviendo agresivamente hacia los demás, el árbitro detendrá la ronda. Si un robot es el agresor aparente, y el otro robot no parece ser agresivo, el árbitro declarará un golpe de gracia. Si ambos robots parecen ser iguales en su nivel de agresividad, el árbitro deberá cambiar la posición de los robots y continuar la ronda.

4.17. Si la ronda expira antes de que se complete un recuento 10 se evita el golpe de gracia. Sin embargo, si el robot no se mueve durante el conteo de 10, sin tener en cuenta si el tiempo de la ronda ha expirado, el robot todavía se considera fuera de combate

. 5.0 Puntuación:

5,1. Derribar   
5.1.1. Una caída se produce cuando un robot es derribado por su oponente.   
5.1.2. Se añadirán 2 puntos para anotar los oponentes.

5.2. Dejarse caer

5.2.1. Un slipdown ocurre cuando un robot se cae por sí sola.   
5.2.2. Se añade 1 punto a la puntuación de los oponentes.

5.3. Ringout

5.3.1. Un ringout se produce cuando cualquier parte de unos contactos robot de la superficie fuera de la arena.   
5.3.2. Se añadirán 3 puntos para anotar los oponentes.   
5.3.3. El piloto robot se dará permiso del árbitro para poner su cara de robot hacia abajo dentro de la arena sin más pena siempre que puede levantarse dentro de una segunda cuenta atrás de 10.

5.4. Knockear

5.4.1. Un golpe de gracia se produce cuando un robot no puede levantarse dentro de una segunda cuenta atrás de 10.   
5.4.2. Un golpe de gracia se produce cuando un robot es incapaz de moverse o caminar cuando comandado por un árbitro dentro de una segunda cuenta atrás de 10.   
5.4.3. Cuando un golpe de gracia ha sido declarado el partido se terminó de inmediato, y el partido se adjudicará al oponente.

5.5. Todos los puntos se sumaron a los opositores para cada ronda. 6.0 Determinación del ganador 6.1. La puntuación se sumó desde todos los árbitros. 6.2. El robot con más puntos se determinará el ganador del partido. 6.3. En el caso de empate en la puntuación final, los árbitros votarán por el ganador con base en las tácticas, la agresividad y el diseño. 

6.3.1. Los votos serán contados para determinar el ganador.   
6.3.2. Los árbitros también podrán acordar la celebración de un partido de "muerte súbita" por el que el primer robot para sumar un punto gana la ronda.

7.0 Los funcionarios  
  
7.1. Jueces

7.1.1. Los jueces inspeccionarán los robots y determinar si cumplen con las especificaciones y encajan dentro del espíritu del evento.   
7.1.2. Habrá tres jueces para cada partido.   
7.1.3. Los jueces realizarán el marcador durante cada ronda.   
7.1.4. Los jueces no están autorizados a hablar de su puntuación en cualquier momento durante un partido.   
7.1.5. Un juez cuadrar las puntuaciones totales y reportar los resultados al árbitro.

7.2. Árbitro

7.2.1. Habrá un árbitro durante cada partido.   
7.2.2. El árbitro es mantener ambiente seguro para los participantes y. Público   
7.2.3. El árbitro es asegurarse de que los robots siguen siendo agresivos en todo momento.   
7.2.4. El árbitro es mantener el tiempo durante el evento.   
7.2.5. El árbitro llevará a cabo los 10 cargos, según sea necesario.   
7.2.6. El árbitro decidirá si se ha producido un golpe de gracia.   
7.2.7. El árbitro debe detener el partido en cualquier momento si se enredan los robots y, o bien permitir que los pilotos robot para separarlas o separados de sí mismo.   
7.2.8. El árbitro también puede ser un juez.

8.0 Otros  
  
8.1. Las modificaciones o abolición de las reglas se pueden hacer por los organizadores de eventos locales, siempre y cuando se publican antes del evento, y se mantienen constantemente a lo largo del evento.