









# กติกาการแข่งขัน ARobot ภารกิจพิชิต PM2.5

#### <u>หมวดการแข่งขันและการให้คะแนน</u>

แต่ละทีมจะได้แข่งขัน 1 ครั้งโดยจะมีเวลาเตรียมความพร้อมก่อนแข่งขัน (Standby) พร้อมกับซ้อมสนามเป็น เวลา 2 นาทีและเวลาทำภารกิจไม่เกิน 8 นาทีรวมเวลาในการแข่งขันทั้งหมด 10 นาทีต่อทีมต่อครั้งโดยเป็นการแข่งขัน แบบเก็บคะแนนคะแนนรวมทั้งหมด 500 คะแนนต่อ 1 ครั้งแบ่งออกเป็น

การทำภารกิจในสนาม 300 คะแนน คะแนนพิเศษในสนาม 200 คะแนน

#### <u>ข้อกำหนด</u>

- 1. หุ่น Maze Solver ที่ใช้ในการแข่งขันต้องเป็นหุ่นที่นักศึกษาจัดทำขึ้นมาเองโดยสามารถประกอบต่อหรือเพิ่ม ชิ้นส่วนได้ตามใจชอบโดยห้ามมีขนาดเกิน 20x20x20 ซม.
- 2. หุ่นดังกล่าวต้องสามารถเคลื่อนที่ได้อย่างอิสระผู้เข้าแข่งขันไม่สามารถเข้าควบคุมใน ระหว่างการแข่งขันได้แต่จะ สามารถใช้คำสั่งหยุดได้ก็ต่อเมื่อเข้าถึงจุดสิ้นสุดในแต่ละโซนของการแข่งขัน
- 3. ทางมหาลัยจะจัดเตรียมให้เฉพาะหุ่น Dobot และ Drone เท่านั้น

## <u>ภารกิจที่ต้องทำ</u>

- 4. ภารกิจในพื้นที่หุ่นยนต์ในโซนที่ 1
  - 1.1 หุ่นยนต์ของผู้เข้าแข่งขันจะเริ่มต้นจากจุด Start จากบริเวณจุดเริ่มต้นเมื่อกรรมการให้สัญญาณหุ่นยนต์ของ ผู้เข้าแข่งขันจะเคลื่อนที่ผ่านเขาวงกตและผ่านจุด Bonus point ต่างๆ เพื่อเก็บคะแนนพิเศษโดยการผ่าน โซนที่ 1 จะถือว่าประสบความสำเร็จต่อเมื่อส่วนของหุ่นยนต์ทั้งหมดอยู่ในกรอบจุดสิ้นสุดของเขาวงกต
  - 1.2 ให้กรรมการหยุดจับเวลาก็ต่อเมื่อหุ่นยนต์ของผู้เข้าแข่งขัน Stand by ในกรอบสีเขียวเพื่อที่จะสามารถรับ สิทธิ์ในการควบคุม Drone เพื่อนำไปใช้ในโซนที่ 2 ต่อไป
  - 1.3 โดยเวลาที่กรรมการนับนั้นจะไม่มีการหยุดนับเวลาในโซนใดทั้งสิ้น



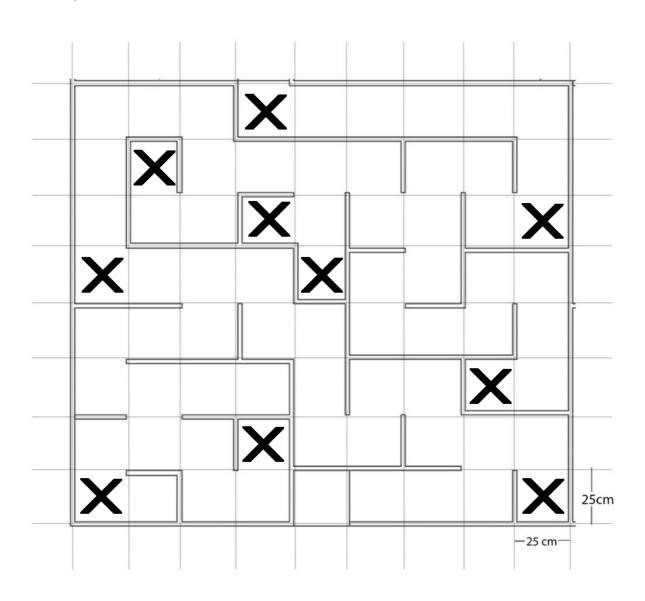
- 5. ภารกิจในพื้นที่หุ่นยนต์โซนที่ 2
  - 2.1 เมื่อผู้เข้าแข่งรับสิทธิ์ในการควบคุมหุ่น Drone แล้วให้ผู้เข้าแข่งขันบังคับ Drone เพื่อนำขึ้นไปดูสัญลักษณ์ ชุดคำสั่งที่อยู่บนเสากลางสนาม <mark>โดยผู้เข้าแข่งขันมีโอกาสบินโดรนได้ หนึ่งครั้ง ถ้าทำโดรนตกทีมนั้นจะเสีย</mark> <mark>สิทธิ์ในการควบคุมโดรน</mark>
  - 2.2 เมื่อผู้เข้าแข่งขันได้รับสัญลักษณ์ชุดคำสั่งแล้วให้นำชุดคำสั่งที่ได้มาป้อนลงในคอมพิวเตอร์ของหุ่น Dobot ที่ ติดตั้งไว้ที่สนาม เพื่อสั่งการทำงานหุ่น Dobot ให้คีบกล่องสีที่มีขนาดไม่เกิน 2.5x2.5x2.5 ซม. ตามชุดคำสั่งที่ ได้ใส่ลงบนตัวหุ่นยนต์ที่ทางผู้เข้าแข่งขันจัดทำไว้ โดยถ้ากรอกรหัสผิด Dobot จะหยิบสีตรงข้าม
  - 2.3 เมื่อได้รับกล่องสีแล้วให้กรรมการหยุดจับเวลาและให้ผู้เข้าแข่งขัน Stand by เพื่อนำหุ่นเข้าแข่งขันในโซนที่3 ต่อไป
- 6. ภารกิจในพื้นที่หุ่นยนต์โซนที่ 3
  - 3.1 ในขณะที่ Dobot อยู่ในสถานะ Home หรือไม่ขยับ และ นำโดรนลงสัมผัสพื้น และ ในตัวหุ่นมีกล่องสีอยู่บน ตัวแล้วนั้น ผู้เข้าแข่งขัน สามารถเข้าไปควบคุมหุ่นได้ ไม่ว่าจะเป็นการเปลี่ยนแปลงชุดคำสั่ง เปลี่ยนอุปกรณ์ ฯลฯ ได้เพียงหนึ่งครั้ง
  - 3.2 ให้หุ่นของผู้เข้าแข่งขันเดินทางตามเส้นที่ทางสนามกำหนดไว้เพื่อที่จะเข้าเส้นชัยตามสีของกล่องเพื่อที่ผู้เข้า แข่งขันสามารถเข้าสู่เส้นชัยได้อย่างถูกต้อง
  - 3.3 เมื่อหุ่นเข้าสู่เส้นชัยกลางสนามแล้วถือเป็นอันสิ้นสุดของการแข่งขันโดยผู้ที่เข้าสู่เส้นชัยก่อนจะได้รับคะแนน เพียงกลุ่มเดียว
  - 3.4 เข้าสู่ช่วงนับคะแนนเพื่อหาผู้ชนะเลิศต่อไป



#### หมวดรูปแบบสนาม

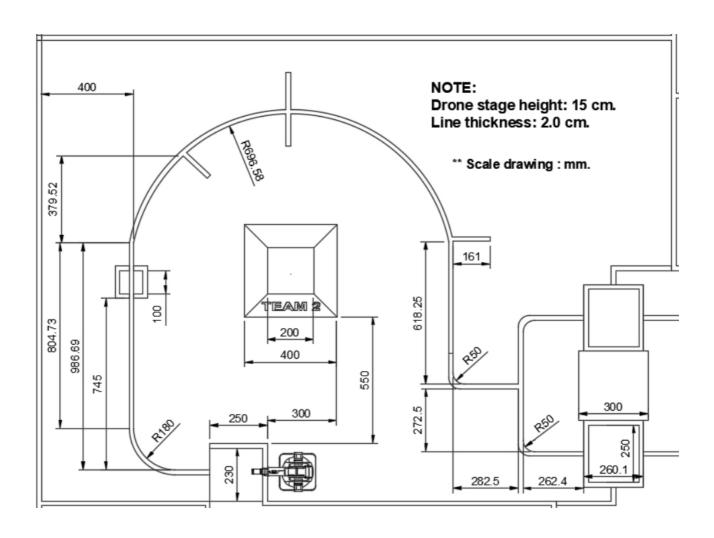
#### รูปแบบสนาม

- 1. สนามแข่งขันถูกจำลองให้มีลักษณะคล้ายเขาวงกตโดยเป็นเขาวงกตขนาดย่อม
- 2. สนามมีขนาดกว้าง 4.8 ม.ยาว 4.8 ม. โดยขอบนอกจะล้อมด้วยผนังสูง 15 ซม. โดยพื้นสนามและผนังมีสีขาว วัสดุเป็นไม้ขัดผิว
- 3. จุด Start เป็นจุดบังคับสำหรับปล่อยตัวหุ่นยนต์และเป็นจุดที่กรรมการใช้เริ่มต้นในการจับเวลา โดยจุดมีขนาดกว้าง 25 ซม. ยาว 25 ซม. เป็นสีเขียว



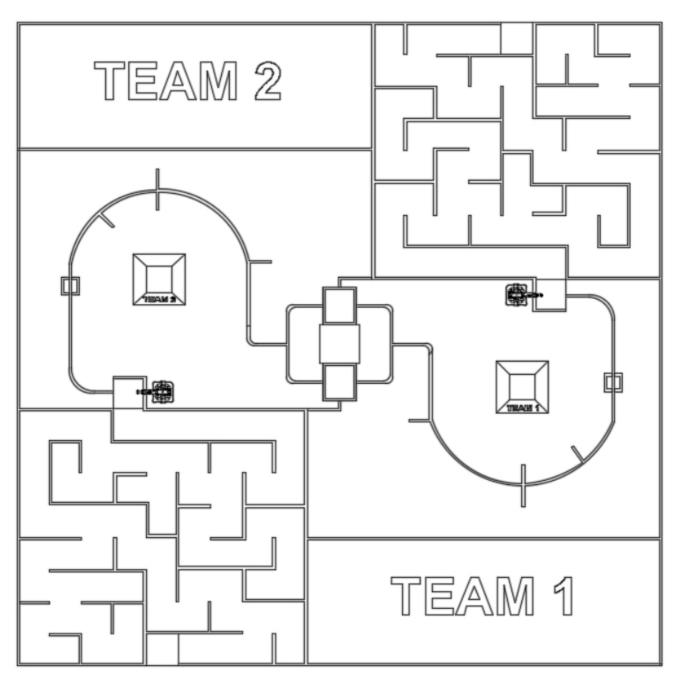
ร**ูปที่ 1.1** ภาพมุมมองด้านบนของสนาม Zone 1 (Maze)
\*จุดกากบาทในสนามแสดงถึง Bonus point





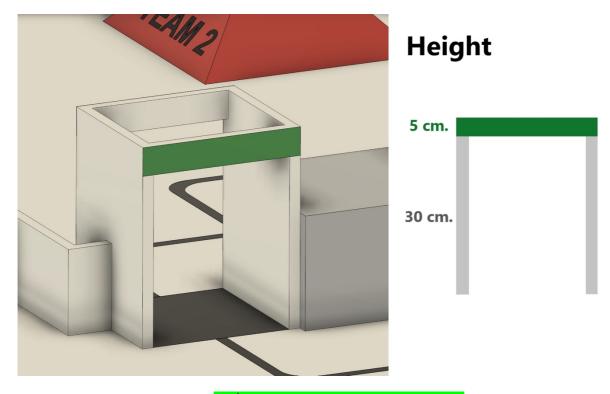
ร**ูปที่ 1.2** ภาพมุมมองด้านบนของสนาม Zone 2,3 (Dobot and DRONE)



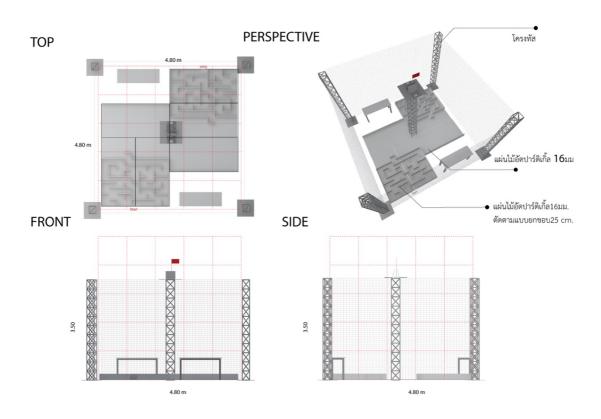


ร**ูปที่ 1.3** ภาพรวมสนามการแข่งขันสำหรับภารกิจพิชิต PM2.5 แบบกำหนดขนาด



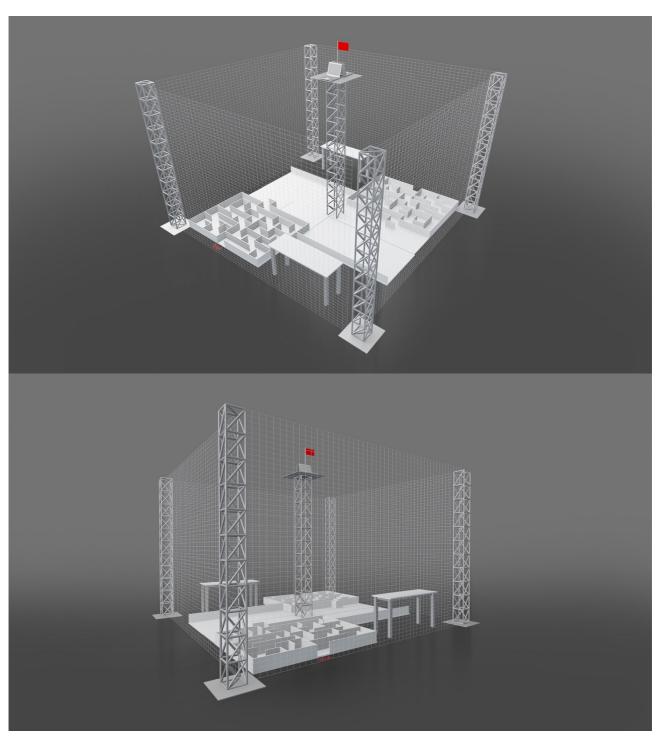


**รูปที่ 1.4** ภาพ 3 มิติแสดงความสูงของเส้นชัย



รูปที่ 1.5 จำลองโมเดลสนาม





รูปที่ 1.6 ภาพโมเดลจำลองสนามแบบเทียบสเกล



#### <u>หมวดการแข่งขันและให้คะแนน</u>

#### ข้อที่ 1 การทำภารกิจในสนาม

- 1.1 การทำภารกิจในสนามแต่ละทีมมีเวลา 8 นาที โดยแต่ละทีมจะต้องโปรแกรมหุ่นยนต์ Maze Solver ให้ทำภารกิจ ต่างๆแบบอัตโนมัติตามโปรแกรมที่ถูกตั้งไว้และจะต้องเป็นการทำงานอิสระปราศจากการควบคุมจากอุปกรณ์ใดๆจาก ภายนอกและผู้แข่งขันไม่ได้รับอนุญาตให้จับหุ่นยนต์หรือบังคับหุ่นยนต์ได้
- 1.2 สามารถต่อเติมหุ่นยนต์หรืออุปกรณ์ต่อพ่วงอื่นๆเพื่อเพิ่มความสามารถและประสิทธิภาพการทำงานของหุ่นยนต์ได้ เช่น เซนเซอร์, กล้อง เป็นต้น แต่หุ่นยนต์จะต้องทำงานโดยอัตโนมัติ มิใช่การควบคุมจากผู้เข้าแข่งขัน โดยเมื่อทำการ ต่อเติมแล้วหุ่นจะต้องอยู่ในขนาดไม่เกิน 20×20×20 ซม. และไม่สามารถเพิ่มอุปกรณ์เชื่อมต่อหรืออุปกรณ์ควบคุมแบบ ไร้สายใดๆ หากพบการละเมิดดังกล่าวจะถูกตัดสิทธิ์จากการแข่งขันทันที
- 1.3 การปล่อยตัวหุ่นยนต์จะต้องทำโดยการวางหุ่นยนต์ไว้บนสนามในพื้นที่จุด Start ที่ทางสนามกำหนดไว้ให้กรรมการ จะเป็นผู้ให้สัญญาณและจับเวลาในแต่ละโซนหากมีเหตุขัดข้องให้ต้องเริ่มใหม่จะต้องนำหุ่นยนต์ไปตั้งที่จุด Start ของ โซนนั้นๆเท่านั้นโดยให้เป็นไปตามดุลยพินิจและคำตัดสินของกรรมการ
- 1.4 ระหว่างการแข่งขันหากส่วนใดส่วนหนึ่งของหุ่นยนต์ชนเข้ากับผนังของเขาวงกตที่จัดวางไว้จะถูกหักคะแนน
- 1.5 กรรมการจะเป็นผู้แจ้งหมดเวลาการแข่งขันโดยอ้างอิงตามนาฬิกาจับเวลาของกรรมการ
- 1.6 สิทธิ์การ Retry หมายถึงการที่ผู้แข่งขันสามารถขอใช้สิทธิ์ที่จะนำหุ่นยนต์กลับไปวางและเริ่มต้นที่จุดStart ผู้เข้า แข่งขันจะต้องเป็นผู้เคลื่อนย้ายหุ่นยนต์ด้วยตัวเองโดยไม่มีการหยุดเวลาและไม่ชดเชยเวลาให้ผู้แข่งขันต้องขอใช้สิทธิ์ และได้รับอนุญาตจากกรรมการเท่านั้นซึ่งในการแข่งขัน 1 ครั้งแต่ละทีมจะมีเพียง 1 สิทธิ์เท่านั้น
- 1.7 บริเวณพื้นที่การแข่งขันซึ่งหมายถึงพื้นที่ส่วนสนามและบริเวณรอบๆสนามอนุญาตให้มีเฉพาะกรรมการผู้จัดงาน และนิสิตนักศึกษาผู้เข้าแข่งขันทีมนั้นๆเท่านั้นไม่อนุญาตให้อาจารย์ที่ปรึกษารวมถึงบุคคลอื่นๆเข้ามาในบริเวณ
- 1.8 ภารกิจที่หุ่นยนต์จะต้องทำคือการหาทางออกจากเขาวงกตเพื่อไปรอรับกล่องวัตถุจาก Dobot ในจุดเริ่มโซนที่สอง
- 1.8.1 โดยจะนับว่าหุ่นเข้าจุด checkpoint ก็ต่อเมื่อตัวหุ่นทั้งหมดอยู่ในพื้นที่ checkpoint
- 1.8.2 เกณฑ์การให้คะแนนสำหรับการแข่งขันโดยกรรมการจะทำการนับคะแนนเมื่อสิ้นสุดการแข่งขันในแต่ละโซน
- 1.9 การนับเวลาจะเริ่มนับตั้งแต่เริ่มเข้าแข่งขันและจะสิ้นสุดเมื่อ
- 1.9.1 หุ่นยนต์ของผู้เข้าแข่งขันเข้าสู่เส้นชัย
- 1.9.2 ครบกำหนดเวลา



ประเภท	คะแนน	คะแนนรวม
Bonus Point ภายในเขาวงกต	20	200
หุ่นออกจากเขาวงกต	200	200
หุ่นเข้าเส้นชัยโดยเข้าตามสีที่ถูกต้อง	100	100
รวม		500

#### 1.8.3 เกณฑ์การหักคะแนนระหว่างการแข่งขันโดยสำหรับการแข่งขันนั้นกรรมการจะทำการนับหักคะแนน

ประเภท	คะแนน	คะแนนรวม
ชนกำแพง	-10	ลบได้ไม่จำกัด
สั่ง Dobot ให้หยิบกล่องวางบนตัว หุ่นผิดจากสีที่ได้รับมอบหมายสี	-150	-150
โดรนไปชนสิ่งก่อสร้าง ผนัง กำแพง หรือ สิ่งต่างๆ	<mark>-200</mark>	<mark>-200</mark>

# ข้อที่ 2 การเตรียมการก่อนการแข่งขัน

- 2.1 ทุกทีมต้องนำหุ่นยนต์ของตนเองมาส่งรวมที่กรรมการพร้อมกันก่อนการแข่งขันณจุดและเวลาที่กำหนด
- 2.2 แต่ละทีมมีเวลา3นาทีในการเตรียมความพร้อมก่อนแข่งขัน (Standby) และตามด้วยภารกิจในสนาม 8 นาที
- 2.3หากเกิดเหตุสุดวิสัยใดๆก่อนและระหว่างการแข่งขันซึ่งเกิดจากการเตรียมตัวไม่พร้อมเช่นสายไฟหลุดหรือหลวม ประจุไฟในแบตเตอรี่ไม่เพียงพอสามารถมาแจ้งกรรมการเพื่อขอเวลานอกได้โดยขึ้นอยู่กับดุลยพินิจของกรรมการณที่ นั้น



## หมวดข้อพิพาท

ข้อที่ 3 การตัดสินการละเมิดและความเสียหาย

- 3.1 ตลอดการแข่งขันการให้คะแนนการหักคะแนนและการจับเวลาให้ถือว่าดุลยพินิจและคำตัดสินของกรรมการเป็นที่ สิ้นสุด
- 3.2 การจับเวลาในการแข่งขันให้ยึดจากอุปกรณ์ที่กรรมการใช้เท่านั้นและให้ถือว่าดุลยพินิจและคำตัดสินของ กรรมการเป็นที่สิ้นสุด
- 3.3หากผู้เข้าแข่งขันทั้งนิสิตนักศึกษาและอาจารย์ที่ปรึกษาละเมิดข้อกำหนดข้อใดที่กำหนดไว้ในเอกสารฉบับนี้รวมถึง การประกาศอย่างเป็นทางการอื่นๆจากทางผู้จัดจะถือว่าเป็นการทำผิดกติกาการแข่งขันและถูกพิจารณาตัดคะแนน หรือให้หมดสิทธิ์ในการแข่งขันโดยให้เป็นไปตามดุลยพินิจของกรรมการและผู้จัด
- 3.4 กรรมการและผู้จัดขอสงวนสิทธิ์ที่จะตอบข้อโต้แย้งใดๆเกี่ยวกับการแข่งขันหรือการตัดสินรวมถึงสงวนสิทธิ์การ อุทธรณ์หลังการประกาศผลแล้ว
- 3.5 ผู้แข่งขันที่มีการสื่อสารหรือกระทำการใดๆทั้งด้วยตนเองหรือให้หุ่นยนต์ส่งเสียงแสดงข้อความหรือการแสดง อากัปกิริยาที่แสดงถึงการดูถูกหรือเหยียดหยามต่อผู้แข่งขันทีมอื่นๆกรรมการหรือผู้จัดจะถูกพิจารณาตัดคะแนนหรือ ให้หมดสิทธิ์ในการแข่งขันโดยให้เป็นไปตามดุลยพินิจของกรรมการและผู้จัด

## ข้อที่ 4 ความคลาดเคลื่อน

4.1 สนามที่ใช้ในการแข่งขันจริงและสภาพแวดล้อมต่างๆอาจมีความคลาดเคลื่อนจากข้อกำหนดในเอกสารฉบับนี้