

ROBOT WRESTLING**v. 2020.1**

Katılımcı	Takım Formasyonu	Oyun Metodu	Robot Durumu	Robot Tipi
İlkokul Ortaokul	1 kişi	Lig & Turnuva	Yarışma Öncesinde Yapılmış Olmalı	Kumandalı veya Kumandalı Yarı Otonom

1. Kategori Özeti

Robot Güreş kategorisi, mücadeleyi kazanmak için robotun işlevini ve donanımını anlamak, rekabet edebilmek için yaratıcılık ve montaj becerileri üzerine kurgulanmıştır. Sahada 2 robot mücadele etmektedir. Mücadeleci robotları tasarlayan takım lig & turnuva metoduyla eşleştirilerek yarışmalara katılırlar.

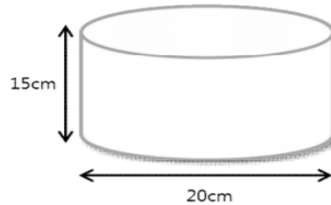
2. Robottaki Özellikleri:

A. Robot Tipleri

- Yarışmaya sadece ROBOTIS DREAM ve ROBOTIS DREAM II robot serileriyle katılınabilir.
- Robot üzerinde tek bir LB-041 tipi (Li-ion 3.4V 1300mAh) pil bulunabilir.
- Robot tasarımında tekerlek kullanılamaz.
- Robot tasarımında tekerlek hareketi kullanılamaz. Bkz. Şekil 1.

B. Robot Komponentleri

- Yarışmaya katılmak için robot önceden monte edilmelidir.
- Robotlar yarışmadan önceden monte edilememişse, katılımcılara yarışmanın düzenlendiği mekan içerisinde ek bir süre verilmeden kendi masalarında yapabileceklerdir.
- Robot boyutu dairesel kaba sığacak şekilde sınırlandırılmıştır (Robotun gücü açıldıktan sonra boyut kontrol edilecektir)
- Dairesel kabın boyutu 20 cm çapında ve 15 cm yüksekliğinde olacaktır.



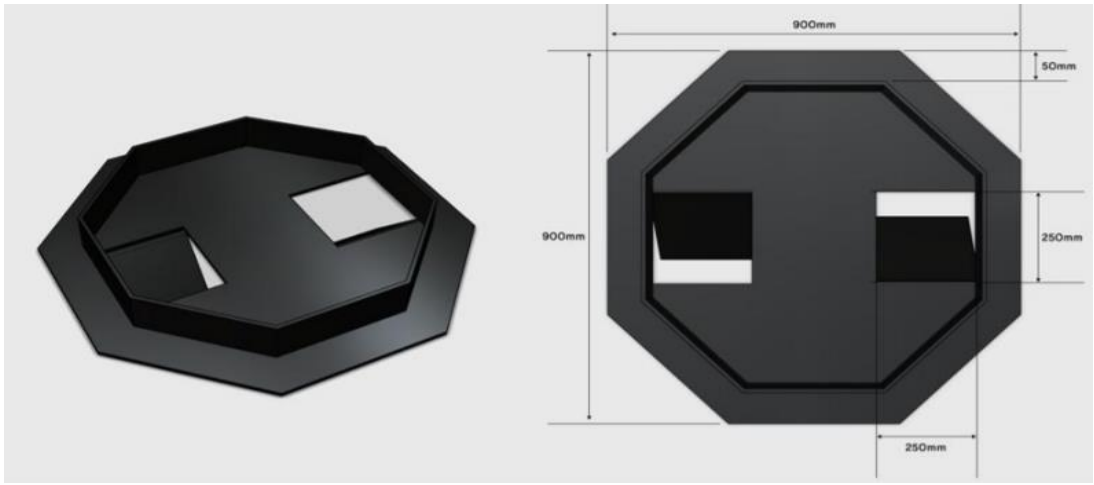
- Robotun toplam ağırlığı 300 g.'dan az olmalıdır (pil dahil).
- Robotun hareketi bacak tipi olmalı ve bacak sayısında sınır olmamalıdır.
- Robotun kumanda ile iletişim yöntemi için sadece ürüne dahil olan yöntemlere izin verilir: İnfrared ve Bluetooth.

- viii. Buna ek olarak, katılımcı akıllı cihazla kontrol etmek istiyorsa, (telefon veya tablet) Bluetooth kullanmalarına izin verilir.
- ix. Pilin değiştirilmesi tüm katılımcılar için kesinlikle yasaktır.
- x. Katılımcı yukarıdaki kurallardan herhangi birini ihlal ederse, katılımcı otomatik olarak diskalifiye edilecektir.

3. Arena Yönetmeliği:

A. Arena Mimarisi

- i. Robot Güreşi Arenası, sekizgen bir mimari ile yapılmıştır. Duvarları, robotun düşmesini önlemek için (lütfen aşağıdaki resme bakın) tasarlanmıştır. İki tuzak deliği amaçlanan rekabet için kurgulanmıştır. (Arenadaki hata aralığı $\pm\% 10$ 'dur),.



4. Genel Kurallar

A. Yarışma:


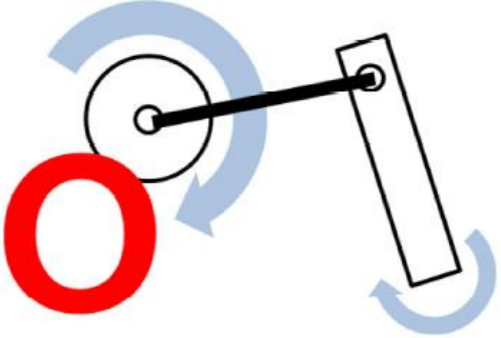
- i. Robotlar kontrol edilerek arenaya yerleştirilir. Hakemin bildirmesiyle yarışma başlar. Rakip takımın robotunu tuzağa sokarak maç kazanılır.
- ii. Toplam maç süresi 2 dakikadır ve tuzak başlangıç saatinden 30 saniye sonra açılacaktır. Yarışmacı rakibinin robotunu herhangi bir tuzağa sokmalıdır.
- iii. Robot başlangıç pozisyonu dışında bir yerden başlayamaz. Ancak, hakem özel şartlar altında başlangıç yerini değiştirebilir.
- iv. Yarışma lig ve turnuva ile yapılacaktır. Ama bu özel şartlar altında değiştirilebilir.
- v. Her maç tek bir defa oynanacak ve her maç 2 dakika süre ile oynanacaktır. Oyunculardan biri diskalifiye olursa veya maçı oynamaktan vazgeçer-çekilirse, rakip oyuncu otomatik olarak maçı kazanmış sayılacaktır.

B. Berabere Kalma:

- i. Maç 2 dakikalık sürenin sonunda bitmezse oyun berabere olarak sonuçlandırılır. Oyun 2 dakika daha tekrar oynanır. (tek sefer).
- ii. Eğer yarışmacı maç sırasında hakeminin izni olmadan robotlarına dokunursa,yarışmacı maçı otomatik olarak **kaybedecektir**.

C. Diğer Konular

- i. Maç başlamadan önce alıştırma zamanı **verilmeyecektir**.
- ii. Robotta maç esnasında meydana gelecek herhangi bir hasardan organizatörden sorumlu **olmayacaktır**.
- iii. Bu yönetmelikte yer almayan tüm konularda organizasyon komitesi kararları geçerlidir.
- iv. Bu yarışma öğrencilerin katılımına **kapalıdır**.
- v. Yarışmacıya dışarıdan herhangi bir tavsiye vermek, yönlendirmek yasaktır. Kurallar ihlal edilirse, katılımcı ve ilgili taraf etkinlikten ayrılacaktır.
- vi. Yarışma özel ve devlet okullarına ait öğretmenlere, robotik eğitmenlerine ve üniversitelerin öğretmenlikle ilgili bir bölümü okuyan lisans ve lisansüstü öğrencilerine açıktır.

	
Bacağın hareketi: Her bacağı doğrudan motora bağlamak, montajlamak yasaktır . (Tekerlek tipi harekete izin verilmez) . İstisna: Bacak doğrudan tekerlekle bağlanırsa ve diğer bacaklarla bağlantılıysa, kabul edilebilir.	Bacak, motora bağlantı yapılı tip ile bağlıysa (bacak dolaylı olarak motora bağlıdır), Ve bu montaj kabul edilebilir.

Şekil 1