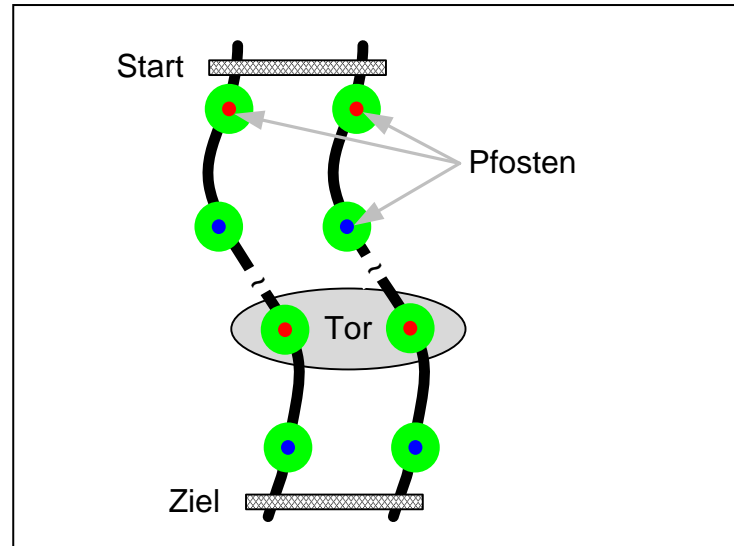




Abfahrt (Ad hoc -Aufgabe)

1. Material

- 4 Bodenplatten 100 x 100 cm
- Tesa-Klebeband, 50 mm, weiss oder transparent
- Tesa-Klebeband, 38 mm, schwarz
- grüne Kreise mit roten und blauen Toren
- Stoppuhr



2. Aufgabe

Ziel Ziel der Aufgabe ist es, in möglichst kurzer Zeit durch den Slalomparcours zu fahren.

3. Wettbewerb

3.1. Spielmodus

- Reihenfolge Die teilnehmenden Roboter treten einzeln nacheinander an.
- Trainieren Jedes Team darf beliebig viele Trainingsläufe absolvieren (gemäss Tagesplan). Der Schiedsrichter darf die Trainingsläufe unterbrechen um offizielle Versuche der Teams ungestört durchführen zu können.
- Versuche Jeder Roboter hat 3 Versuche. Wer es in den 3 Versuchen nicht schafft, das Ziel zu erreichen, wird für diese Disziplin disqualifiziert.
- Besonderheiten Der Roboter muss zwischen den beiden Pfosten aller Tore hindurch fahren. Ein Berühren der blauen/roten Pfosten ist erlaubt. Wird ein Pfosten aus dem grünen Kreis ganz oder teilweise herausgeschoben, werden Strafpunkte verhängt.

3.2. Spielablauf

3.2.1. Start

- Startposition Der Roboter wird an der Startposition aufgestellt.
- Startkommando Auf Kommando des Schiedsrichters wird der Roboter durch Tastendruck auf die Reise geschickt und die Zeitmessung gestartet.



3.2.2. Ende

Zieleinfahrt Beim Erreichen des Ziels wird die Zeit gestoppt.

4. Bewertung

Sieger Sieger ist derjenige, der den Parcours zwischen Start und Ziel in der kürzesten Zeit zurücklegt.

Strafpunkte Jeder Pfosten der Tore, welcher durch den Roboter ganz oder teilweise aus dem grünen Kreis geschoben wird, generiert zwei Strafsekunden. Die Strafsekunden werden zu der gemessenen Gesamtfahrzeit hinzuaddiert.

Bsp.:

- Fahrzeit durch Parcours: 25 sec
- 3 Pfosten ausserhalb der grünen Markierung: $3 \times 2 \text{ sec} = 6 \text{ sec}$
- Gesamtzeit für Wertung: $25 \text{ sec} + 6 \text{ sec} = 31 \text{ sec}$

Versuche Das beste Ergebnis aller Versuche wird gewertet.

5. Details

5.1. Roboter

Fremdlicht Besonders zu beachten ist die Betriebssicherheit der Sensorik. Die Sensoren des Roboters sollten unempfindlich gegen Fremdlicht (Saalbeleuchtung) und Fotoblitz sein.

Lichtverhältnisse Der Roboter muss mit den gegebenen Lichtverhältnissen und Reflektionseigenschaften des Untergrundes zurechtkommen.

Abschatten Ein Abschatten des Roboters von aussen ist nicht erlaubt.

5.2. Parcours

5.2.1. Linien

- Die Linie hat normalerweise eine Breite von 38 mm, kann aber etwas variieren.

5.2.2. Grüne Markierungen

- Die grünen Markierungen haben einen Durchmesser von ca. 12 cm. In der Mitte der Markierungen werden die Pfosten der Tore aufgestellt.

5.2.3. Tore

- Die Pfosten haben eine Höhe von ca. 17 mm, mit einem Durchmesser von ca. 40 mm und weisen ein Gewicht von ca. 16 g auf.

5.2.4. Bodenplatte

- Die Spielfläche setzt sich aus den quadratischen Bodenplatten (1 x 1 m) zusammen. Material: Hartfaserplatten, weiss beschichtet.
- Das Spielfeld hat die Dimensionen 1x4 m und ist ca. 7° geneigt.
- An den Übergängen werden die Bodenplatten nötigenfalls mit weissem oder transparentem Tesa-Klebeband abgeklebt.