

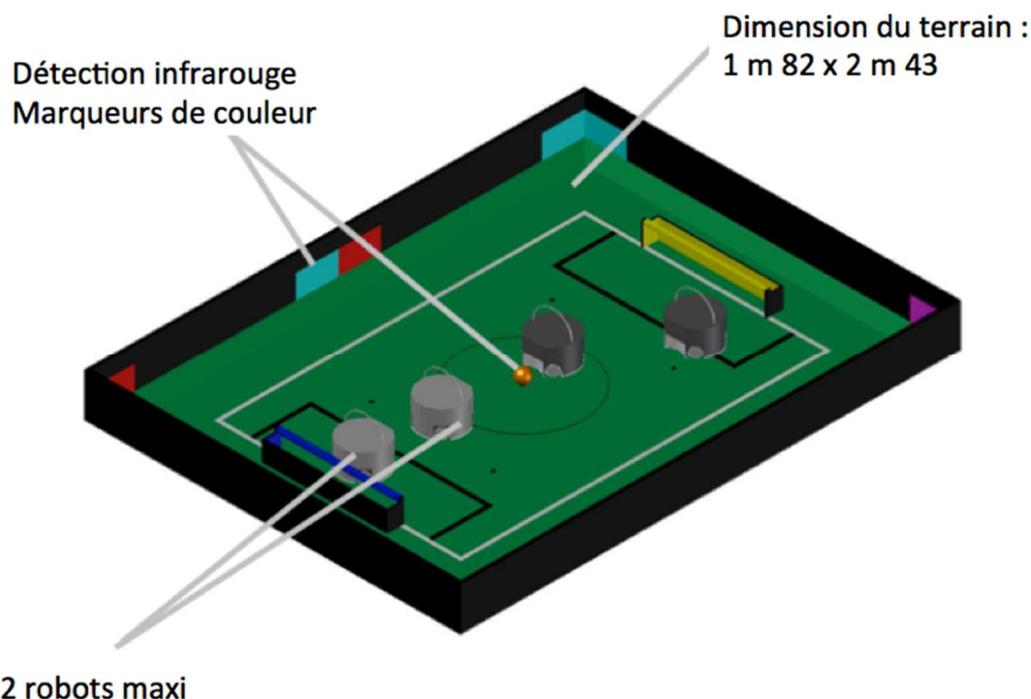
1 Présentation

L'objectif de cette « League » dite historique, est de faire s'affronter 2 robots au cours d'un match de football de deux fois 10 minutes avec une mi-temps de 5 minutes. Sur un terrain 1 m 82 x 2 m 43 bordé de planches de 200 de hauteur les robots sont autonomes en comportement et énergie. D'un diamètre maximal et d'une hauteur maximale de 220, d'un poids maxi de 1,1 kg, d'une tension d'alimentation maxi de 12V, les robots sont activés par appui sur un bouton de démarrage. Ils possèdent une poignée de manipulation sur leur partie supérieure.

L'équipe mixte est composée de 3 à 5 membres âgés de 13 à 18 ans.

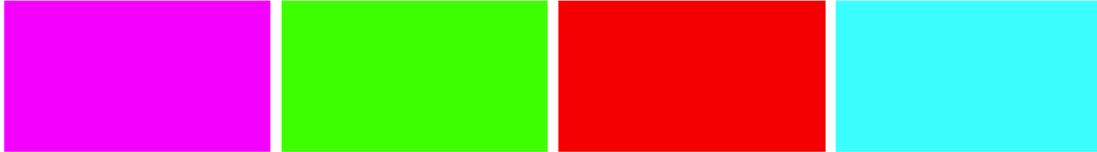
2 Déroulement de la partie et configuration du terrain :

Il est demandé aux équipes de se présenter 5 minutes avant le début de la partie. Le match commence à l'heure prévue que l'équipe soit présente ou non. Les équipes changent de camp à chaque mi-temps.



La balle émettrice d'infrarouge peut être détectée par le composant IRSeeker de Lego. La balle ne peut être piégée par le robot. Seul un dribbleur est accepté (effet rétro puis lâcher de la balle). Son diamètre est de 74. (Référence de la balle : RoboSoccer Ball RCJ05 opérant en MODE A (pulsé) / Elekit (www.elekit.co.jp))

Les marqueurs de couleurs différentes du tapis vert ont une hauteur de 120 et 210 de large.



Les buts ont une largeur de 600, 100 de hauteur et 74 de profondeur. Les poteaux sont de 20 d'épaisseur.

Toutes les lignes ont une largeur de 20. Le cercle central est d'un diamètre de 600.

La zone de pénalité est un rectangle devant les buts de 900 de long par 300 de large.



3 Décision

Le jury prend une décision en passant en revue plusieurs choses. De façon générale, seront appréciées plusieurs dimensions.

3.1 Avant les épreuves

Une vidéo de 3 minutes maxi (format mp4, mov ou avi) sera envoyée avant les épreuves et visionnée par le jury au moment de l'entretien technique.

3.2 Au cours des épreuves

- a) Meilleur design & Construction
- b) Meilleure utilisation des appareils électroniques
- c) Meilleure utilisation des capteurs
- d) Meilleure programmation
- e) Meilleure interaction avec les robots
- f) Meilleure démonstration technique ouverte

3.3 Après les épreuves

Un entretien de 10 minutes avec le jury permettra de répondre à des questions techniques qu'il se pose. L'entretien pourra être en français et/ou en anglais.

4 Supports et Ressources

Une page facebook dédiée sera le moyen de communication et de mutualisation entre les équipes - L'adresse sera communiquée une fois l'inscription réalisée. Sur cette page dédiée, des échanges entre tous les participants seront encouragés.

5 Récompenses

La meilleure équipe se verra proposer une participation aux épreuves de la Robocup internationale de Montréal du 17 au 21 Juin 2018.