

RoboCup (FH)

Aufgabenstellung

Konstruieren Sie einen teilautonomen Fussballspieler.

Ihr Roboter wird im gnadenlosen Wettkampf gegen andere Roboter antreten – seine einzige Unterstützung sind Sie! Ein Teammitglied kann dem Roboter während des Wettkampfes Informationen übermitteln, allerdings sind dazu nur die bloßen Hände (keinerlei Hilfsmittel) gestattet. Die Hände dürfen den Roboter nicht berühren und die tiefste Stelle der Hände muß sich stets über der höchsten Stelle des Roboters befinden – Sie können also Ihre Hände **über** dem Roboter beliebig bewegen.

Regeln

Es treten 2 Roboter gegeneinander an, gestartet wird nach einem akustisches Signal. Vor dem Start befinden sich keine Körperteile über der Spielfläche, die Tennisbälle sind gleichmäßig aufgeteilt ungefähr in der Mitte der Spielfläche. Die Startposition wird durch die Jury ausgelost.

Ziel ist es, möglichst viele Tennisbälle in das Areal des Gegners zu befördern, allerdings darf die gelbe Linie dazu nicht überschritten werden (mit keinem Bauteil). Die Wettkampfzeit beträgt 2 Minuten.

Zulassung

Zugelassen sind autonome mobile Systeme, die

- einen Namen tragen

Disqualifikation

Ein Roboter wird disqualifiziert, wenn:

- er Bauteile verliert (oder ablegt) und diese nach Wettkampfe noch auf dem Spielfeld liegen,
- er nach Zeitablauf nicht anhält,
- die rote Linie berührt,
- ein Teammitglied die Spielfläche deutlich anstößt,
- wenn die Hände die obere gedachte Ebene des Roboters berühren

Ein disqualifizierter Roboter erhält für diese Runde keine Punkte.

Punkte

1 Lebenspunkt: Der Lebenspunkt wird vergeben, wenn sich das System nach dem Start bewegt

Torpunkte: Für jeden Ball, der sich nach Ablauf des Wettbewerbs auf der Spielfläche des Gegners befindet, erhält das Team 1 Punkt.

Areal

