



Règlement Eurobot^{Open} Junior 2024

31^e édition des Rencontres de Robotique - Planète Sciences
Version BETA 0.2



NOTE : toutes les images présentes dans ce document sont communiquées à titre indicatif pour illustrer les différents paragraphes. En aucun cas elles ne peuvent servir de référence. Seuls les dimensions, couleurs et matériaux indiqués en annexe sont à prendre en considération.

. Table des matières

| | |
|---|-----------|
| A. NOTICE | 3 |
| B. PRÉSENTATION DES CONCOURS | 4 |
| C. PRÉSENTATION DU THÈME | 6 |
| D. L'AIRE DE JEU ET LES ACTIONS | 7 |
| D.1. NOTE IMPORTANTE | 7 |
| D.2. L'AIRE DE JEU | 8 |
| D.3. LES ZONES DE DÉPART | 9 |
| D.4. DESCRIPTION ET DISPOSITION DES ÉLÉMENTS DE JEU | 10 |
| D.5. REMPOTER LES PLANTES ET LES METTRE EN CULTURE. | 12 |
| D.6. ORIENTER LES PANNEAUX SOLAIRES | 13 |
| D.7. ASSURER LA POLLINISATION DES PLANTES | 14 |
| D.8. RETOURNER SE RECHARGER LES BATTERIES | 15 |
| D.9. ANTICIPER LE FUTUR RENDEMENT DE LA RÉCOLTE | 16 |
| E. PRÉSENTATION DU PROJET | 17 |
| E.1. CONTRAINTES | 17 |
| E.2. ÉVALUATION | 17 |
| F. LES ROBOTS | 18 |
| F.1. GÉNÉRALITÉS | 18 |
| F.2. DIMENSIONS | 18 |
| F.3. CONTRAINTES DE SÉCURITÉ | 19 |
| F.4. SIGNAUX DE COMMUNICATION | 21 |
| F.5. AUTRES CONTRAINTES DE CONCEPTION | 23 |
| F.6. PETIT ACTIONNEUR MOBILE INDEPENDANT | 23 |
| G. SYSTÈME DE RECONNAISSANCE PAR TAG | 24 |
| G.1. IDENTIFICATION DU ROBOT | 24 |
| G.2. IDENTIFICATION DU ROBOT | 24 |
| H. LES MATCHS | 25 |
| H.1. TEMPS DE PRÉPARATION | 25 |
| H.2. LE MATCH | 25 |
| H.3. FIN DU MATCH | 25 |
| H.4. LE COMPTAGE DES POINTS | 26 |
| I. LES RENCONTRES | 29 |
| I.1. GÉNÉRALITÉS | 29 |
| I.2. L'HOMOLOGATION | 29 |
| I.3. LA PHASE QUALIFICATIVE | 29 |
| I.4. LA PHASE DE BARRAGE | 30 |
| I.5. LA PHASE FINALE | 31 |
| I.6. QUALIFICATION POUR LA RENCONTRE NATIONALE | 31 |
| I.7. QUALIFICATION POUR LA RENCONTRE EUROPÉENNE | 31 |
| J. ANNEXES | 33 |
| J.1. PLANS | 33 |
| J.2. RÉFÉRENCES DES MATÉRIAUX | 39 |

| | |
|--|----|
| J.3. TOLÉRANCES DE FABRICATION | 39 |
| J.4. RÉFÉRENCES DES COULEURS | 41 |

A. NOTICE

ATTENTION !

Des remarques générales sont annotées dans le document. Merci de porter une attention toute particulière à ces points.

Le règlement a été découpé en plusieurs documents. Il reste globalement le même pour les différents concours Eurobot^{Open} et Eurobot^{Open} Junior, mais dans un souci de clarté, chaque concours dispose de son propre document de règlement.

Ainsi les cas particuliers inhérents à l'un des concours ne figurent que dans le document le concernant.

Vous trouverez le règlement Eurobot^{Open} et Eurobot^{Open} Junior ainsi que d'autres informations sur le site du concours Eurobot^{Open} (www.eurobot.org/)

Notez également que la version de ce document est rappelée en pied de page. Seules les versions officielles doivent être prises en compte.

Des évolutions ou précisions au règlement peuvent être définies en cours d'année. Nous invitons fortement les équipes à consulter régulièrement notre site web (www.eurobot.org/) ainsi que le site Internet de leur comité d'organisation local où des FAQ pourront être disponibles. Vous pouvez également suivre les discussions et les informations diffusées sur la faq (www.eurobot.org/faq/).

Les éventuelles modifications du cahier des charges seront, si nécessaire, indiquées dans un document complémentaire qui sera disponible sur les sites Internet (www.eurobot.org/) ou auprès de votre comité d'organisation national.

Les réponses publiées sur la FAQ émanant d'un arbitre référent sont des réponses officielles prises en compte pour l'arbitrage des matchs et les étapes d'homologation.

En cas de doute concernant un point du règlement ou l'homologation des robots, le comité d'arbitrage pourra également être contacté à l'adresse referee@planete-sciences.org.

Bonne lecture !

B. PRÉSENTATION DES CONCOURS

Eurobot^{Open} et Eurobot^{Open} Junior sont deux rencontres de robotique amateurs, ouvertes aux jeunes réunis au sein d'un club, d'un groupe d'amis ou d'un cadre scolaire. Ils ont pour objectifs communs de permettre aux jeunes d'être les acteurs de leur apprentissage et de mettre en pratique leurs savoirs, savoir-faire et savoir-être, en participant à un événement ludique et convivial. Le challenge technique consiste à construire un robot filoguidé ou télécommandé.

Les règlements d'Eurobot^{Open} et d'Eurobot^{Open} Junior sont similaires. Le but de cette démarche est d'offrir un support commun entre la rencontre Eurobot^{Open} dédiée aux robots autonomes et Eurobot^{Open} Junior dédiée aux robots pilotés. Ainsi, l'organisateur d'une rencontre Eurobot^{Open} devient également en capacité d'organiser une rencontre avec les moins de 18 ans d'Eurobot^{Open} Junior et inversement.

**Vous êtes en possession de la version
Eurobot^{Open} Junior BETA 0.2 du règlement 2024.
(celle-ci concerne les robots pilotés)**

La limite d'âge des participants pour la finale Eurobot^{Open} Junior est de 18 ans inclus, chaque équipe devant intégrer un encadrant majeur

Attention, en fonction de l'organisation de la structure scolaire de votre pays, cette limite d'âge peut être sensiblement différente. Consultez bien les conditions d'inscriptions dispensées par votre comité d'organisation local pour prendre connaissance de ces éventuelles tolérances.

Une équipe est un groupe de 2 jeunes personnes au minimum ayant fabriqué un robots pour la rencontre, ainsi que les systèmes annexes. Un jeune ne peut faire partie que d'une seule équipe. Cependant, nous encourageons les échanges d'expériences entre les équipes.

Une même structure (club, établissement scolaire, etc.) peut encadrer et inscrire plusieurs équipes, en respectant les conditions d'inscription fournies par son comité d'organisation national. L'acceptation et le respect de ces conditions d'inscription sont indispensables pour valider votre inscription et votre participation.

Le projet peut être encadré par un adulte (enseignant, parent, animateur, etc.), mais tous les éléments du ou des robots doivent être imaginés, conçus et assemblés par les jeunes. Dans ce cadre les robots fabriqués à partir d'un châssis ou d'une base roulante acheté dans le commerce ne seront pas acceptés.

L'organisation se garde le droit de refuser la participation d'un robot si ce dernier a visiblement été imaginé, conçu ou assemblé par l'encadrant et non les jeunes. Pendant l'événement, l'encadrant n'a pas le droit de modifier directement le robot. Il peut, en revanche, conseiller sur les modifications à faire.

Les finales européennes d'Eurobot^{Open} et d'Eurobot^{Open} Junior rassemblent les équipes sélectionnées sur les finales nationales. Les finales européennes se déroulent en Europe, mais tous les pays peuvent participer. Les pays ayant au moins trois équipes doivent organiser une qualification nationale afin de sélectionner les équipes qui pourront concourir aux finales européennes.

Comme chaque année, un certain nombre de paramètres ont été modifiés. En conséquence, relisez bien en détail tous les éléments de ce règlement, même ceux qui vous paraissent familiers.

Les concours de robotique se déroulent dans le cadre d'événements grand public. Par conséquent, nous demandons aux équipes de respecter les règles de bienséance et de sécurité (électrique, niveau sonore,

savoir-vivre, etc...). Ces règles s'appliquent aux personnes et au matériel qu'elles apportent.

C. PRÉSENTATION DU THÈME

L'espace, frontière de l'infini vers laquelle voyage notre vaisseau spatial, notre première étape est : Mars. Mais si on arrive à l'heure du déjeuner, comment allons nous faire pour nous sustenter ? Après tout, les gateaux de mémère Monique ont tous été mangés l'an passé !

C'est pourquoi nos robots ont une mission très importante pour la bonne réussite de notre voyage : préparer le terrain et faire des réserves de nourriture ! Ou plus exactement, faire en sorte que la serre autonome déjà mis en place survive assez longtemps pour que nos astronautes puissent récolter des fruits et légumes, et ainsi survivre et continuer leur long voyage !

Ces missions seront :

- **Rempoter les plantes et les mettre en culture,**
- **Orienter les panneaux solaires pour que la serre ne perde pas d'énergie,**
- **Assurer la pollinisation des plantes,**
- **Retourner se recharger les batteries,** à la fin de la journée de travail,
- **Anticiper le futur rendement de la récolte.**

Attention : toutes les actions sont indépendantes les unes des autres et aucun ordre n'est imposé pour les réaliser. Aucune action n'est obligatoire. Pensez à bien définir votre stratégie. Il est fortement recommandé de s'attacher à concevoir des systèmes simples et fiables sur un nombre limité d'actions.



FIGURE 1 : Vue générale de l'aire de jeu

D. L'AIRE DE JEU ET LES ACTIONS

D.1. NOTE IMPORTANTE

Les organisateurs s'engagent à construire l'aire de jeu avec la plus grande exactitude possible. Néanmoins, des tolérances mineures peuvent être observées en fonction des contraintes de fabrication.

Aucune réclamation concernant des écarts dimensionnels ne sera enregistrée.

Les équipes sont averties que l'état de surface peut différer d'une aire de jeu à une autre et peut également se dégrader au cours du temps.

Les figures présentées dans ce document sont celles de Eurobot^{Open} et non spécifiques à Eurobot^{Open} Junior. Elles peuvent donc montrer des éléments non pertinents pour cette version comme les supports de balises fixes ou le système de calcul déporté.

D.2. L'AIRE DE JEU

L'aire de jeu est un plan rectangulaire horizontal de 3000 mm par 2000 mm avec des bordures de 70 mm sur chaque côté. En fonction des menuisiers, elle peut être composée d'un ou plusieurs morceaux relié entre eux (par exemple, 3 morceaux de 1000 mm par 2000 mm). Attention les jointures pourront présenter des imperfections, il ne sera pas possible de contester ces imperfections durant la compétition.

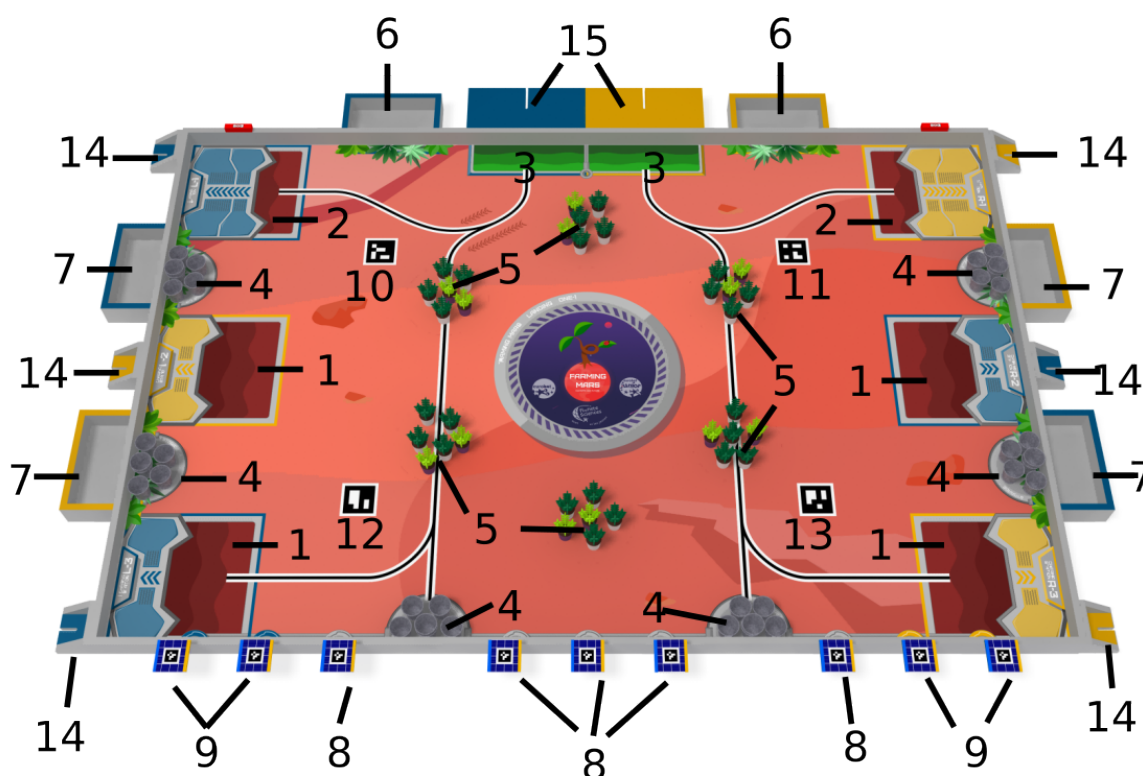


FIGURE 2 : Vue détaillée de l'aire de jeu

- | | |
|---|---|
| 1. Aires de départ/arrivée et dépôt | 9. Panneaux solaires réservés |
| 2. Aires de départ/arrivée et dépôt réservées | 10. Tag ArUco numéro 20 |
| 3. Aires de départ PAMI (Hôtel à insectes) | 11. Tag ArUco numéro 21 |
| 4. Stock de pots | 12. Tag ArUco numéro 22 |
| 5. Stock de plantes | 13. Tag ArUco numéro 23 |
| 6. Jardinières | 14. Supports de balises fixes (Eurobot) |
| 7. Jardinière réservées | 15. Zone de calcul déporté (Eurobot) |
| 8. Panneaux solaires | |

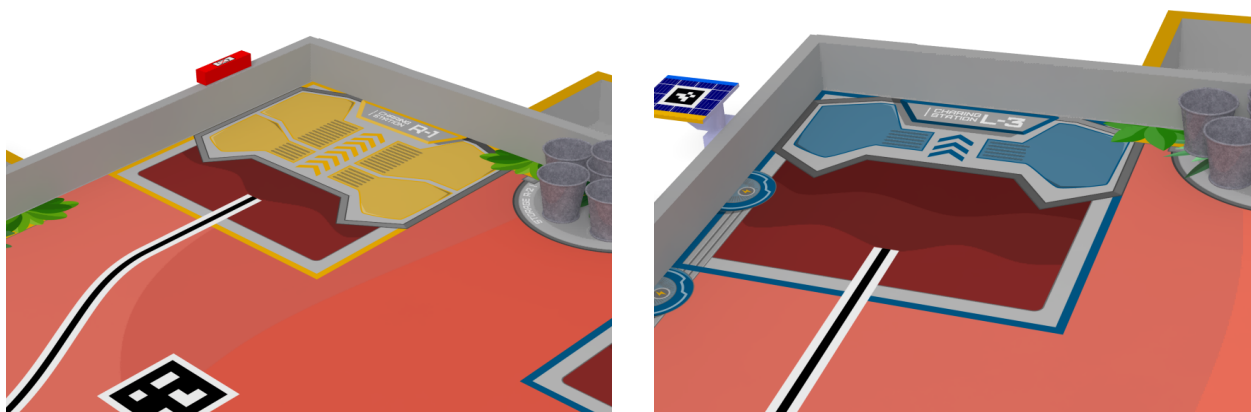
Toutes les dimensions de l'aire de jeu ainsi que le positionnement des éléments mobiles, leurs couleurs et références sont indiqués en annexe de ce règlement.

Dans le reste du document, la notion d'horizontalité et de verticalité est à considérer par rapport au plan de l'aire de jeu. Et les notions de « gauche », « droite », « avant », « arrière » ou « fond » sont relatives au point de vue du public.

D.3. LES ZONES DE DÉPART

D.3.a. DESCRIPTION

Chaque équipe dispose de 3 aires de départ, ce sont des surfaces carrées de 45 cm de côté délimitées par une ligne sur la table, qui est elle-même incluse dans cette zone et de la couleur de l'équipe. Ces aires sont à la fois les zones de départ pour le robot, une zone est également une zone de dépose des plantes, et une zone est également la zone d'arrivée des robots. (Voir la répartition des aires de dépose dans la description de l'aire de jeu).



(a) Une des aires de dépose de l'équipe jaune

(b) Une des aires de dépose de l'équipe bleue

FIGURE 3 : Vue détaillée des aires de dépose des équipes bleue et jaune

D.3.b. CONTRAINTES

À la fin du temps de préparation, la projection verticale des robots ne doit pas dépasser des limites de leur zone de départ.

Assurez-vous que vos robots puissent entrer entièrement dans leur zone de départ. Les lignes colorées sur le vinyle font partie de la zone de départ.

Durant les 3 minutes du temps de préparation, un robot peut changer de zone de départ parmi toutes les zones de l'équipe. Après les 3 minutes, le robot doit obligatoirement démarrer depuis la zone dans laquelle il se trouve.

D.4. DESCRIPTION ET DISPOSITION DES ÉLÉMENTS DE JEU

Les plantes : Les plantes sont des plantes en plastiques, d'un diamètre de 5 cm, d'une hauteur de 12 cm avec une masse de maximum 25 g. Elles sont au nombre de 36, 12 plantes de types résistantes et 24 de type fragiles, et sont initialement situées sur des zones prédéfinies selon les marquages sur l'aire de jeu en lots de 6 (4 plantes de type fragiles et 2 plantes de type résistantes) en position aléatoire dans chaque zone.



FIGURE 4 : Les 2 types de plantes et le pot en fer



FIGURE 5 : Disposition des plantes

Il existe 2 types de plantes, chacune possédant une couleur sur le pourtour de sa base et un tag RFID sous le pot :

- Les plantes fragiles : feuillage vert foncé, pot de couleur blanche et tag RFID "1"
- Les plantes résistantes : feuillage vert clair, pot de couleur violette et tag RFID "2"



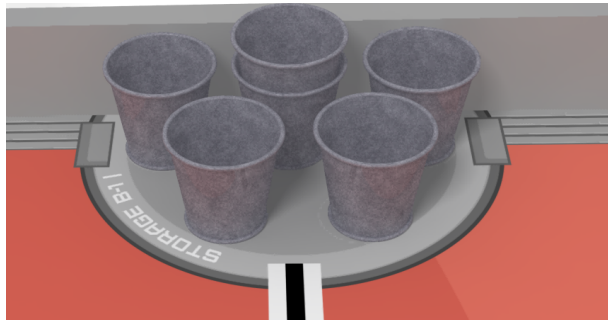
(a) Deux plantes fragiles



(b) Une plante résistante

FIGURE 6 : Les différents types de plantes : résistantes et fragiles

Les pots en fer : Les pots sont des cache-pots en acier galvanisé de 0.1L, d'un diamètre 7 cm, d'une hauteur de 6.5 cm avec une masse de maximum 50 g. Ils sont au nombre de 36, et sont initialement situés sur des emplacements prédéfinis selon les marquages sur l'aire de jeu : lots de 6 en position fixe dans chaque zone.



(a) Disposition des pots.



(b) Une plante dans le pot.

FIGURE 7 : Disposition des pots en fer et association d'un pot en fer avec une plante

Les jardinières : Ce sont les supports de dépose de chaque équipe disposés à l'extérieur des bordures latérales de l'aire de jeu.

Attention : certains supports de dépose sont à l'usage exclusif de chaque équipe, alors que les autres ne sont pas protégés du vol. (Voir la répartition des aires de dépose dans la description de l'aire de jeu.)

Les coccinelles : Fabriquées par l'équipe, la coccinelle est un petit actionneur mobile indépendant relaché en fin de match pour "polliniser les plantes".

Les panneaux solaires : Les panneaux solaires sont des éléments de jeux imprimés en 3D, placés en avant de table, orienté vers l'extérieur en début de match, et que les équipes doivent orienter dans leurs directions respectives.

D.5. REMPOTER LES PLANTES ET LES METTRE EN CULTURE.

Les robots devront ramasser les plantes fraîchement arrivées de la Terre, les repoter et les mettre en cultures afin qu'elles survivent. Mais en aura-t-il assez pour la bonne réussite de la mission ?

D.5.a. DESCRIPTION ET DISPOSITION DES ÉLÉMENTS DE JEU

Pour cette action, les plantes et les pots sont utilisées avec les aires de dépose et les jardinières.

D.5.b. ACTIONS ET CONTRAINTES

Actions :

- Les robots doivent ramasser les plantes et les mettre en pot pour augmenter leurs chances de survie. Une fois les plantes repotées, ils devront les déposer dans les aires de dépose adaptées à chaque plante afin d'améliorer leur productivité.

Contraintes :

- Pour qu'une plante soit valide, elle doit être déposée dans l'une des zones de dépose.
- Si une plante est renversée, alors elle ne poussera pas, et ne rapporte aucun point.
- Si une plante est dans un pot, alors elle a une valeur plus importante valeur, et rapporte un bonus de point.
- Chaque type de plante supporte un ou des environnements spécifique :
 - Les plantes résistantes : supporte tous les environnements.
 - Les plantes fragiles : supporte seulement les jardinières.Le respect des plantes et de leurs environnements octroie les points.
- Pour être considérée valide pour une équipe, une plante doit être debout et avoir tout ou partie de sa surface de contact ,ou celle de son pot, avec le sol d'une aire de dépose ou le fond d'une jardinière de cette même équipe.
- Une aire de dépose ou une jardinière ne pourra pas accueillir plus de 6 plantes, toute plante supplémentaire ne sera pas comptabilisée. Dans ce cas, le comptage des points se fera à l'avantage de l'équipe.
- Seules les plantes déposées dans les aires de dépose protégées seront à l'usage de l'équipe exclusivement (Voir la répartition des aires de dépose dans la description de l'aire de jeu). Tout enlèvement d'élément de ces aires protégées par l'équipe adverse entraînera un forfait.
- Une plante toujours contrôlée par un robot à l'issue du match ne sera pas comptée.

D.5.c. POINTS

- **P_1 points** par plante valide dans une zone adaptée
- **P_2 points supplémentaires** si la plante valide est dans un pot

D.6. ORIENTER LES PANNEAUX SOLAIRES

Une serre robotisée consomme de l'énergie, beaucoup d'énergie, et pour continuer de fonctionner correctement il faut orienter les panneaux solaires face au soleil et ainsi faire le plein d'électrons.

D.6.a. DESCRIPTION ET DISPOSITION DES ÉLÉMENTS DE JEU

Cette action implique les panneaux solaires.

D.6.b. ACTIONS ET CONTRAINTES

Actions :

- Orienter les panneaux pour que leurs faces pointent vers le côté de la table associée à l'équipe.

Contraintes :

- Au lancement de match, les panneaux solaires sont orientés vers l'extérieur de la table, aucune des bandes de couleur n'est à l'intérieur de la table.
- Pour qu'un panneau soit considéré valide pour une équipe, il doit avoir tout ou partie de la projection verticale du bord de la couleur de l'équipe comprise à l'intérieur de la table. Si les deux bords de couleur sont à l'intérieur de la table, le panneau est valide pour les deux équipes.
- Les 2 premiers panneaux du côté associé à une équipe sont à usage exclusif de l'équipe, l'équipe adverse n'a pas le droit de les manipuler.

D.6.c. POINTS

- P_3 points pour chaque panneau valide pour l'équipe;

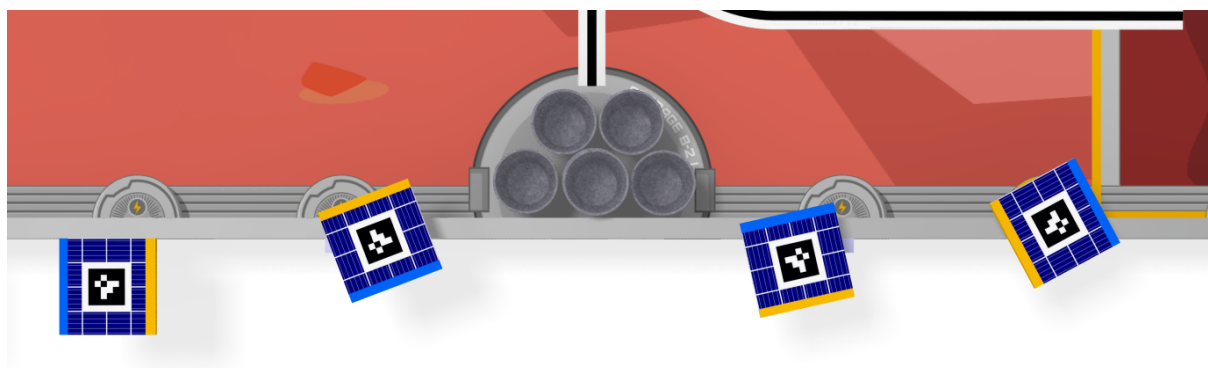


FIGURE 8 : Panneaux en position initial, valide pour le côté jaune , bleue , pour les deux.

D.7. ASSURER LA POLLINISATION DES PLANTES

Faire survivre les plantes c'est bien, mais pour nourrir nos astronautes il faudra que ces plantes produisent des fruits et légumes. C'est pourquoi une mission importante est de polliniser les plantes.

D.7.a. DESCRIPTION ET DISPOSITION DES ÉLÉMENTS DE JEU

Cette action implique les plantes dans la zone de dépose au sol et les coccinelles (PAMI).

D.7.b. ACTIONS ET CONTRAINTES

Actions :

- L'équipe doit relâcher une ou des coccinelles, et faire en sorte qu'elles atteignent des plantes ou des pots.
- La ou les coccinelles sont des petits actionneurs mobiles indépendant (PAMI) conçues par l'équipe. Pour des raisons de faciliter d'identification, une harmonisation du design et des couleurs entre les coccinelles et les robots est souhaitée.

Contraintes :

- Durant la préparation, les coccinelles seront déposées dans la zone de départ des PAMI (hotel à insecte), et doivent être contenue dans les limites de la zone.
- Une équipe peut posséder autant de coccinelles qu'elle le souhaite, elles devront toutes être contenues dans la zone de départ des PAMI et ne seront pas empilables. Elles ont le droit sortir de leurs zones seulement entre la 90eme et la 100eme secondes du match (invalidation de la coccinelle dans le cas contraire), les coccinelles auront alors 10 secondes pour atteindre leurs objectifs.
- La coccinelle est validée comme étant en zone si tout ou partie de sa projection verticale est dans une zone de dépose au sol en fin de match.
- La coccinelle est validée comme étant en contact si elle reste en contact avec une plante (tout type de plante) ou un pot contenant une plante à la fin du match.
- La coccinelle n'a pas le droit de sortir une plante d'une zone, ou de faire entrer une plante dans une zone (invalidation de l'action de la coccinelle le cas échéant, et remise en place de la plante concernée).
- Les coccinelles ont les contraintes dimensionnelles suivantes :
 - L'ensemble des coccinelles doit entrer dans la zone de départ des PAMIs (15 cm par 45 cm).
 - Les coccinelles ont une limite de 15 cm de hauteur.
 - Une coccinelle doit être plus grande qu'un cube de 60mm de côté.
- La masse de chaque coccinelle ne doit pas excéder 1 kg.
- Aucune coccinelle ne peut être commandée par un élément externe à la table de jeu (membre de l'équipe, télécommande depuis le public, etc.).

D.7.c. POINTS

- **P_4 points** par zone de dépose de l'équipe occupée par au moins une coccinelle à la fin du match.
- **P_5 points supplémentaires** par zone de dépose de l'équipe dans laquelle au moins une coccinelle est en contact avec une plante ou un pot contenant une plante en fin de match.
- **Attention** : si une coccinelle réalise ses actions dans une zone adverse, alors les points ainsi fait vont à l'équipe adverse.

D.8. RETOURNER SE RECHARGER LES BATTERIES

Une fois leur travail terminé, les robots doivent aller se recharger les batteries dans leurs stations de recharge. Mais attention ! Les robots ont déjà vidés les batteries de leurs zones de départ, il faudra donc aller se ravitailler ailleurs.

D.8.a. DESCRIPTION ET DISPOSITION DES ÉLÉMENTS DE JEU

Cette action implique les robots, les marqueurs de zones de départ et les aires de recharge (les PAMI sont exclus de cette action).

D.8.b. ACTIONS ET CONTRAINTES

Actions :

- À la fin du match, les robots doivent être arrêtés dans leurs aires de recharge respectives.

Contraintes :

- A la fin du temps de préparation, les arbitres placeront le marqueur de zone de départ sur les bords des zones occupées par les robots.
- Pour être considéré valide en zone, le robot principal doit avoir tout ou partie de sa projection verticale dans l'aire de recharge de son équipe. Le robot autonome n'est pas pris en considération pour cette action.
- Pour être considéré en zone valide, le robots doit être dans une aire de recharge différente des zones de départ, c'est à dire dans une aire sans marqueur de zone de départ.

D.8.c. POINTS

- **P_6 points** si le robot principal de l'équipe est dans son aire de recharge valide;

D.9. ANTICIPER LE FUTUR RENDEMENT DE LA RÉCOLTE

D.9.a. DESCRIPTION ET DISPOSITION DES ÉLÉMENTS DE JEU

Le dispositif d'affichage de l'estimation du score réalisé pendant le match doit être réalisé par l'équipe.

D.9.b. ACTIONS ET CONTRAINTES

- L'équipe doit évaluer le nombre de points effectués dans le match par son ou ses robot. Pour cela deux options exclusives :
 - Évaluation avant le match sur un dispositif d'affichage statique : l'équipe inscrit le score qu'elle prévoit de faire pendant le match.
 - Évaluation en cours de match sur un dispositif d'affichage dynamique, qui doit continuer à être affiché après la fin du match.
- L'affichage doit être sur le robot.
- La zone d'affichage et son sens de lecture doivent être visibles et identifiables aisément par les arbitres. Et si possible visible depuis le public.
- Le score estimé est un entier et doit être exprimé en système décimal.
- Le score ne doit en aucun cas évoluer une fois le match terminé, sans quoi le bonus d'estimation sera perdu !
- Dans le cas d'un affichage dynamique, le boîtier de commande du pilote peut être utilisé pour mettre à jour l'afficheur, mais pas pour afficher directement le score.
- Le copilote n'est pas autorisé à mettre à jour l'estimation de score, néanmoins le copilote peut participer au calcul de l'estimation et la transmettre au pilote, l'utilisation de moyens électriques/électroniques est autorisée sous réserve d'être déconnecté..

D.9.c. POINTS

L'estimation se base les actions suivantes:

- REMPOTER LES PLANTES ET LES METTRE EN CULTURE.
- ORIENTER LES PANNEAUX SOLAIRES.
- RETOURNER SE RECHARGER LES BATTERIES.

Le bonus d'estimation est calculé de la façon suivante : **Bonus = P_7 points - Écart**

- Le score est celui fait par l'équipe durant le match sur les actions listés ci-dessus.
- L'écart est la différence entre le score fait par l'équipe durant le match et le score estimé par l'équipe. Celui-ci est toujours positif (valeur absolue).
- Le bonus est ajouté aux points de l'équipe.
- Un bonus négatif est ramené à 0.
- Les pénalités ne sont pas pris en compte dans le calcul de la performance.

E. PRÉSENTATION DU PROJET

Les rencontres Eurobot^{Open} et Eurobot^{Open} Junior sont avant tout des supports à la pratique ludique des sciences. Les principaux objectifs de ces rencontres sont de vous accompagner et de valoriser vos travaux et projets de l'année. Pour cela, la conception d'un poster est requise et les organisateurs peuvent également demander de réaliser un dossier technique.

Il est demandé de réaliser des robots esthétiques et si possible en phase avec le thème du règlement. Faire preuve de créativité et d'originalité mettra en valeur votre travail autant qu'avoir un robot efficace pendant ses matchs. Une grande valeur sera donnée à la communication de votre projet et au rendu visuel de vos robots ; tant pour les visiteurs qui viendront vous rencontrer que pour votre propre satisfaction d'avoir réalisé quelque chose d'abouti esthétiquement et fonctionnellement.

Comme les années précédentes, la présentation du projet de l'équipe (travail sur toute la durée du projet, répartition des tâches, etc.), des robots (systèmes mis en place, stratégie abordée, . . .), est en place et fait partie intégrante de la rencontre. Les équipes devront présenter leur projet de façon à ce qu'il soit bien visible par les autres équipes participantes et le public.

E.1. CONTRAINTES

Cette présentation devra être réalisée sur un panneau de taille A1 (594 x 841 mm) au minimum. Si vous souhaitez utiliser d'autres supports visuels que le papier c'est tout à fait possible. Laissez libre cours à votre imagination !

E.2. ÉVALUATION

Le projet doit être exposé aux arbitres et/ou aux anges-gardiens lors de l'homologation du robot pour permettre aux équipes de montrer l'ensemble de leur travail. Cette présentation entrera en compte dans la feuille d'homologation.

Au cours des rencontres, un jury passera découvrir chaque panneau et discuter avec les équipes afin de décerner le prix spécial de la meilleure présentation. Des questions en anglais et/ou en français pourront être adressées aux membres des équipes afin de concourir pour ces prix.

F. LES ROBOTS

F.1. GÉNÉRALITÉS

Chaque équipe peut homologuer un robots et un ou plusieurs PAMIs (Petits Actionneurs Mobile Indépendant). Chacun de ces robots et PAMIs ont des contraintes dimensionnelles spécifique, mais il doit être possible de distinguer les robots et PAMIs de l'équipe des robots et PAMIs de l'autre équipe depuis le public.

Pour Eurobot^{Open} Junior, le robot principal est filoguidé ou télécommandé et les PAMI sont autonome.

La réalisation des PAMIs est facultative. L'objectif est de permettre aux équipes dont les membres sont nombreux de travailler sur un second projet. Il est par ailleurs recommandé aux équipes débutantes de se concentrer sur la réalisation d'une seule machine fonctionnelle. Mieux vaut un robot qui fonctionne bien que plusieurs qui ne bougent pas.

Un PAMI ne peut concourir qu'avec le robot principal avec lequel il a été conçu et homologué. On ne peut pas le ré-homologuer avec un autre robot principal.

Le robot principal et les PAMI doivent être composés d'éléments solidaires les uns des autres (les robots ne peuvent donc pas laisser des pièces ou des éléments sur l'aire de jeu), exception faite des éléments de jeu.

Faire délibérément vibrer la table, se fixer à elle ou toute autre action irrégulière expose l'équipe à un refus d'homologation.

Chaque équipe doit concevoir un ensemble de robots unique et original, propre à son équipe

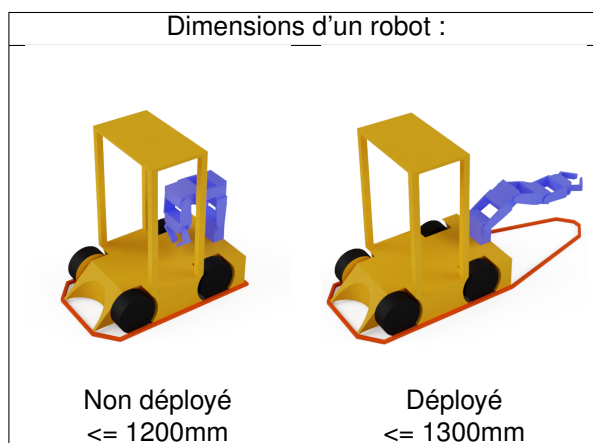
Faites preuve d'imagination ! Par exemple, à titre d'innovation mais aussi pour offrir au public et aux médias un spectacle attractif, votre robot peut utiliser des sons, afficher des expressions, etc.

F.2. DIMENSIONS

Avertissement : les dimensions des robots d'Eurobot^{Open} sont identiques à celles d'Eurobot^{Open} Junior. Ainsi les participants d'Eurobot^{Open} Junior peuvent plus facilement accéder aux rencontres Eurobot^{Open}. Le robot d'Eurobot^{Open} Junior ne nécessitera ainsi que des modifications afin de le rendre autonome.

Dimensions des robots :

Le périmètre d'un robot est le périmètre de l'enveloppe convexe de sa projection verticale au sol. On mesure le périmètre d'un robot en l'entourant comme le montrent les illustrations ci-dessous :



Le périmètre d'un robot ne doit pas excéder 1200 mm au moment du départ. Le périmètre de ce robot totalement déployé ne doit pas excéder 1300 mm au cours du match. Il est accepté que la forme de l'enveloppe convexe du robot projeté au sol change dynamiquement, tant que le périmètre du robot respecte à tout instant les contraintes de périmètre maximal.

À tout instant au cours du match, la hauteur de chaque robot et des objets manipulés ne doit pas dépasser 350 mm. Cependant, il sera toléré que le bouton d'arrêt d'urgence dépasse de cette hauteur limite pour atteindre 375 mm.

F.3. CONTRAINTES DE SÉCURITÉ

F.3.a. GÉNÉRALITÉS

Tous les systèmes (robots et accessoires) sont tenus de respecter les réglementations en vigueur en Europe et dans les pays organisateurs des rencontres.

Ils doivent respecter les réglementations en matière de sécurité et ne doivent en aucun cas mettre en danger les participants, les organisateurs ou le public aussi bien pendant les matchs qu'en arrière-scène ou dans les stands. Ils ne doivent pas comporter de parties saillantes ou pointues susceptibles d'être dangereuses ou de provoquer des dégâts.

L'utilisation de produits liquides, corrosifs, combustibles, pyrotechniques, radioactifs, être vivants ou zombies est interdite.

De façon générale, tout système estimé par le comité d'arbitrage comme dangereux ne sera pas homologué, et devra être retiré du robot avant la rencontre pour pouvoir jouer.

F.3.b. SOURCES D'ÉNERGIE

Les seules sources d'énergie stockées autorisées dans les robots et les systèmes annexes sont les batteries électrique chimique, les piles du commerce certifiées CE, les ressorts et élastiques, l'air comprimé, l'énergie gravitationnelle. Toutes autres sources d'énergie sont interdites.

Si vous avez le moindre doute sur une source d'énergie inhabituelle, interrogez dès que possible le comité d'arbitrage, en fournissant les documentations correspondantes.

Tous les systèmes doivent se conformer aux réglementations standard en matière de "basse tension". De ce fait, **les tensions embarquées ne doivent pas dépasser 48 V en courant continu et 48 V crête à crête en alternatif.**

Des différences de potentiel supérieures à 48 V peuvent exister, mais uniquement à l'intérieur de dispositifs commerciaux fermés (ex : lasers, rétro-éclairage d'écrans LCD, etc.) et uniquement si ces dispositifs n'ont pas été modifiés et s'ils sont eux-mêmes conformes aux réglementations nationales et Européennes.

Batteries :

Si l'équipe fait le choix d'une alimentation par batteries, nous rappelons que seules des batteries non modifiées peuvent être utilisées.

Les équipes doivent être en mesure de jouer trois matchs de suite. À noter que cela inclut les délais nécessaires à la mise en place, pendant lesquels le robot sera alimenté et en attente du départ (cela peut prendre plusieurs minutes sur certain événement).

En conséquence, nous recommandons fortement aux équipes de se munir de plusieurs jeux de batteries et de prévoir un accès aisé à ces dernières dans le robot pour leur changement. On rappelle aux équipes qu'il est indispensable d'avoir un jeu de batteries de rechange, entièrement chargé et disponible à tout moment.

Note concernant l'usage de batteries à base de Lithium :

Les batteries Lithium sont reconnues pour leur manque de stabilité et peuvent s'enflammer facilement lorsque certaines précautions ne sont pas prises.

Ce type de batterie est donc autorisé aux conditions suivantes :

- Chargeur adapté à présenter impérativement aux homologations.
- Batteries en permanence dans des sacs ignifuges du commerce, non modifiés.
- Un système pour détecter les sous-charges est très fortement recommandé.
- Exception dans le cas des batteries suivantes, autorisées sans les conditions listées ci-avant :
 - Batteries à base de Lithium pour LEGO Mindstorm / ordinateur portable / téléphone portable / matériel électroportatif, non démontées et utilisées pour l'usage prévu par le fabricant.
 - Batteries Lithium-Fer (LiFePo4)

Dans l'éventualité où une équipe serait en possession d'une batterie à base de Lithium instable, celle-ci est pleinement responsable des éventuels dégâts occasionnés par la batterie défectueuse. De plus, l'équipe doit :

1. Procéder à sa mise en sûreté immédiate.
2. Prévenir sans délais l'organisation de la rencontre.
3. Procéder à sa mise au recyclage, par ses propres moyens, avant la fin de la rencontre.

Attention ! Les systèmes d'alimentation doivent être facilement transportables. Les équipes peuvent avoir à monter/descendre des marches en se rendant vers la scène où se déroulent les matchs.

La source d'énergie transmise au robot par le câble est uniquement électrique. La tension maximale autorisée est de 13,8 V (mesurée entre deux fils quelconques du câble et du robot) et un bouton d'arrêt d'urgence doit être présent sur le pupitre ou la source d'énergie. Cette source d'énergie n'est pas fournie le jour de la rencontre. En revanche, les équipes ont un accès au secteur (une prise en 230 V 50 Hz standard) et peuvent utiliser des batteries.

Les bornes des câbles doivent être isolées.

Bouton d'arrêt d'urgence :

Tous les robots doivent être équipé d'un bouton d'arrêt d'urgence rouge d'au moins 20 mm de diamètre, ainsi que les autres systèmes comprenant des parties mobiles (moteur, actionneur, ...) ou des composants potentiellement dangereux (laser, lumière puissante ...). Il sera placé au sommet pour les robots ou sur une face facilement accessible pour les autres éléments, dans une position visible sur une surface libre, dans une zone non dangereuse et immédiatement accessible par les arbitres à tout moment.

Le bouton peut dépasser la hauteur réglementaire du système de 25 mm. Le bouton d'arrêt d'urgence doit pouvoir être actionné par un simple mouvement et rapide (par exemple, en le percutant avec le poing).

Seules exceptions à cette règle, les balises embarquées sur le mat de balise des robots adverses sont exemptées de bouton d'arrêt d'urgence, ainsi que les systèmes commerciaux fermés et non modifiés).

L'appui sur ce bouton doit provoquer l'arrêt immédiat du systèmes. Pour les robots, la non coupure des systèmes de commandes et d'évitement est toléré.

Afin d'éviter tout risque de feu, il est demandé de porter une attention particulière au choix des fils conducteurs, en fonction de l'intensité des courants les traversant. Il est aussi fortement conseillé de protéger l'installation électrique avec des fusibles, câblés au plus proche des batteries.

F.3.c. LASERS

Seules les définitions de **classe de laser** (définies selon la norme internationale IEC60825) seront considérées. Les équipes utilisant des lasers devront **impérativement** fournir un document du constructeur mentionnant la **classe du dispositif** (cette information est normalement systématiquement disponible sur le système

lui-même).

Sur la base de cette classification, les lasers de classe :

- 1 et 1M sont acceptés sans restriction
- 2 sont tolérés si le rayon laser n'est jamais projeté en dehors de l'aire de jeu, et s'il est éteint quand le robot ne touche pas l'aire de jeu.
- 2M, 3R, 3B et 4 sont formellement interdits.

ATTENTION : démonter ou modifier des appareils utilisant des sources lasers entraîne souvent un changement de classe. Les appareils lasers doivent donc être utilisés dans leur état de commercialisation (appareil lasers = source + optique + électronique).

F.3.d. SOURCES LUMINEUSES DE FORTE PUISSANCE

En cas d'utilisation d'une source lumineuse de forte intensité, l'intensité lumineuse ne doit pas être dangereuse pour l'œil humain en cas d'illumination directe. Notez que certains types de LED comportent des avertissements. Soyez responsables ! Vos machines évoluent devant un public non averti !

Au moindre doute, l'organisation se réserve le droit de demander les spécifications du constructeur afin de vérifier la non dangerosité du système d'éclairage utilisé. S'il s'avère que le système est potentiellement dangereux, il pourra être refusé à l'homologation au même titre que les lasers de classe 2M et plus.

F.3.e. SYSTÈMES À AIR COMPRIMÉ

Aucun système à air comprimé ne doit dépasser 4 bars, sauf à l'intérieur de dispositifs commerciaux préassemblés, et uniquement si :

1. ces dispositifs n'ont pas été modifiés.
2. ils sont eux-mêmes conformes aux réglementations Européennes.
3. ils ne présentent aucun danger.

L'utilisation des cartouches de gaz sous pression telles que les cartouches de CO₂ est prohibée

F.4. SIGNAUX DE COMMUNICATION

Pour éviter des interférences entre les équipes, il est recommandé de coder les signaux de communication. Nous recommandons fortement aux équipes utilisant des dispositifs infrarouges de tenir compte de la forte lumière ambiante utilisée pendant les rencontres. De plus, cette luminosité peut varier pendant les rencontres, dans le temps et selon l'emplacement de l'aire de jeu dans la salle.

Nous rappelons aussi que l'équipe d'organisation utilise des dispositifs radio à haute fréquence et qu'en aucun cas, elle ne pourra être tenue pour responsable des dysfonctionnements rencontrés par les robots.

ATTENTION : Au-delà des bordures de l'aire de jeu, il peut y avoir des éléments pouvant perturber la détection des couleurs ou des signaux de communications tels que :

- éléments de décors de l'aire de jeu
- personnes (arbitres, équipes, etc.)
- des systèmes électroniques (micros, caméras etc.)

En aucun cas il n'est possible de demander aux personnes de s'écarter ou de bouger des éléments de décors autour de l'aire de jeu.

Utilisation de réseaux Wifi :

Lors de certaines rencontres, le nombre d'équipement Wifi environnant peut perturber les robots utilisant ce mode de communication. Pour répondre à ce problème, il est recommandé (mais non-obligatoire) d'utiliser la bande de fréquences 5 GHz au lieu de la bande 2.4 GHz.

Système de commande Chaque équipe doit disposer, pour le robot principal, d'un pupitre de commande, actionné par un seul pilote.

Il est autorisé de contrôler votre robot principal à l'aide d'une liaison sans fil depuis un boîtier de commande. Les deux solutions, filaire et sans fil, seront donc possibles cette année. Prenez bien soin de lire les paragraphes suivants pour savoir ce qui est autorisé.

F.4.a. LE SYSTÈME DE COMMANDE FILAIRE

Le système de commande C'est un boîtier permettant de contrôler les dispositifs électriques du robot. Il est relié au robot uniquement par le câble électrique. En dehors du boîtier de commande, tout autre système de communication du robot avec l'extérieur pendant les matchs et la phase de préparation est interdit.

F.4.b. LE SYSTÈME DE COMMANDE SANS FIL

C'est un boîtier permettant de contrôler les dispositifs électriques du robot piloté. Il communique avec le robot à l'aide d'un équipement sans fil. Il peut être relié au robot par un câble électrique pour alimenter celui-ci. Le dispositif de commande sans fil doit uniquement être utilisé pour la communication entre le pilote et le robot. En aucun cas il ne doit être utilisé pour communiquer avec le monde extérieur pendant les matchs.

Pour éviter problème d'interférences avec une autre équipe, le public ou avec les équipements utilisés par l'organisateur, il est fortement recommandé à une équipe faisant le choix d'une commande sans fil, de pouvoir changer rapidement de fréquence et/ou de canal de communication. En aucun cas, l'équipe ne pourra contester la gêne occasionnée par d'éventuelles interférences.

F.4.c. LE CÂBLE

Le câble électrique reliant le robot à son système de commande n'est pas fourni : il doit être conçu et réalisé par chaque équipe, selon ses besoins.

Cependant le câble doit avoir une longueur minimale de deux mètres entre la prise électrique et l'alimentation et de cinq mètres (minimum) entre le robot et le boîtier de commande pour des raisons de mobilité du robot sur l'aire de jeu.

Le câble du robot doit sortir par le haut du robot afin de ne pas traîner sur l'aire de jeu.

Il est maintenu en l'air par le copilote à l'aide d'une perche fournie par les organisateurs.

Pendant le match, le copilote ne doit pas intervenir dans le pilotage ni dans les réglages du robot (tension d'alimentation par exemple). Ainsi, le départ des PAMI ne peut être déclenché que par le pilote.

Le câble ne doit pas être utilisé pour guider le robot, ou le relever en cas de renversement sous peine de sanction.

F.5. AUTRES CONTRAINTES DE CONCEPTION

Visibilité : Un espace rectangulaire, entier et indéformable de 100 x 70 mm par robot doit être laissé libre sur l'une des faces verticales. Les équipes recevront des autocollants imprimés par l'organisation (numéro d'équipes, sponsors de l'événement), qu'elles placeront sur ces espaces libres.

Cordon de démarrage de robots autonomes : Les robots doivent être équipés d'un dispositif de départ facilement accessible sur les robots. Ce dispositif sera déclenché en tirant l'extrémité d'un cordon d'au moins 500mm de long. Ce cordon ne restera pas attaché sur le robot après le départ. Aucun autre système de démarrage manuel (télécommande, interrupteur à bascule activé manuellement, etc.) ne sera homologué.

Système d'évitement d'obstacles : Les systèmes d'évitement du(des) robot(s) est(sont) facultatif(s) pour les participants à Eurobot^{Open} Junior.

F.6. PETIT ACTIONNEUR MOBILE INDEPENDANT

Les petits actionneurs mobiles indépendants (ou PAMI) doivent respecter les mêmes contraintes de construction et de sécurité que les robots (BAU, évitement, laser, sac pour batterie lipo,...).

Les équipes peuvent utiliser n'importe quelle sorte de système de contrôle pour le PAMI (analogique, à base de microprocesseurs, de microcontrôleurs, d'ordinateurs embarqués, de logique programmable, etc.)

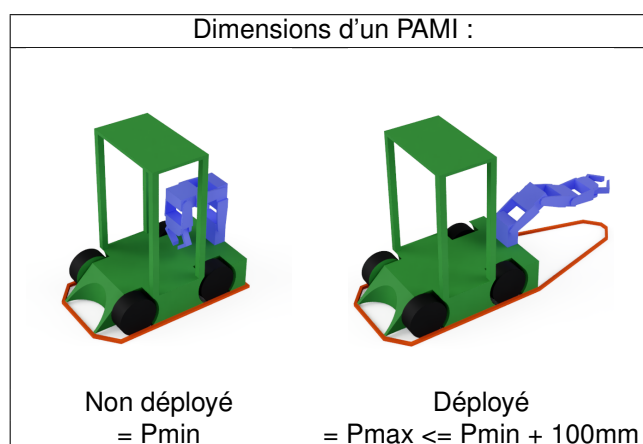
Ces systèmes doivent être entièrement intégrés dans le PAMI.

Le système de contrôle doit permettre au(x) PAMI(s) de jouer un match avec l'une ou l'autre des couleurs prévues. Idéalement, cela doit pouvoir être configuré simplement juste avant le match.

Ils pourront être lancés en début de match par un cordon de démarrage, ou bien durant le match par les robots eux-mêmes. Un robot a le droit de toucher ou communiquer avec les PAMI de son équipe durant toute la durée du match, mais le PAMI doit bouger par lui-même.

Les PAMI doivent respecter les contraintes dimensionnelles suivantes :

- L'ensemble des PAMI doit entrer dans la zone de départ des PAMIs (15 cm par 45 cm).
- Un PAMI a une limite de 15 cm de hauteur.
- Un PAMI doit être plus grand qu'un cube de 60mm de côté.
- Un PAMI peut se déployer dans la limite d'une augmentation de 10 cm de son périmètre.



Les PAMIs sont exemptés des éléments suivants :

- Le mat de balise.
- Le support de balise (et donc ne portent pas de marqueur ArUco).

G. SYSTÈME DE RECONNAISSANCE PAR TAG

G.1. IDENTIFICATION DU ROBOT

Support de tag embarquée : Afin de faciliter le repérage des robots sur le terrain, les robots doivent intégrer un support de tag embarqué afin d'accueillir le tag à la couleur de l'équipes. Ce support devra, à tout moment, respecter les points suivants :

- avoir sa surface supérieure plane, horizontale et positionnée au sommet du robot de façon à ce qu'il soit visible depuis toutes les directions, et permettant de placer le tag de repérage de l'équipe ;
- la surface de la plateforme sera intégralement recouverte sur sa partie supérieure de VelcroTM (face crochets) ;
- le support de tag doit être stable, immobile par rapport à la structure du robot.
- Attention à la hauteur du support de tag, s'il est trop haut par rapport au sommet du robot, il peut accrocher les fils de commande des robots.

G.2. IDENTIFICATION DU ROBOT

Lors de chaque match, les robots se verront attribuer un marqueur (fourni par l'organisateur) disposé au sommet du support de balise. Ce marqueur a deux objectifs :

- permettre au public d'identifier l'équipe à laquelle appartient un robot ;
- permettre aux joueurs et aux arbitres de mieux identifier l'équipe à laquelle appartient un robot.

Le marqueur est un carré de 10cm de large, d'épaisseur 2cm (± 2 mm) et de masse inférieure ou égale à 100g. Sa face supérieure est recouverte d'un vinyle disposant d'un tag ArUco (Non utilisé pour les juniors et pouvant être modifié à volonté), centré, et de 7cm de côté. Une marge blanche de 1cm de large est laissée autour du tag ArUco pour faciliter sa détection. Enfin, un contour de 0,5cm de large à la couleur de l'équipe est tracé au bord. La couleur de l'équipe occupe également la tranche du marqueur.(figure 9a)

(a) Marqueur d'identification de robot (Tag n°1).

(b) Marqueur sur le support de balise embarqué.

H. LES MATCHS

Seules deux personnes par équipe sont autorisées à aller en arrière-scène et sur scène pour disputer les matchs.

Pour le bon déroulement du concours, au moins un membre de l'équipes doit être présent sur le stand avec le(s) robot(s) et prêt à partir 30 minutes avant le début de chaque série et jusqu'à ce que le match soit joué.

En cas de problème, il est toléré par l'organisation de demander un délai pour aller faire le match mais ce délai ne pourra jamais dépasser la fin de la série en cours.

H.1. TEMPS DE PREPARATION

Au départ d'un match, les éléments de l'aire de jeu et l'aire de jeu elle-même sont installés selon les indications données sur les schémas en annexe.

À l'arrivée sur l'aire de jeu, chaque équipe dispose d'un maximum de trois minutes pour procéder à la mise en place des robots et des autres équipements. A la fin du temps de préparation, les robots ne sont plus autorisés à bouger jusqu'au début du match.

Un robot qui n'est pas prêt à l'expiration de ce délai expose l'équipe à un forfait pour le match.

De plus, le(s) robot(s) de l'autre équipe joueront tout de même son match seul sur l'aire de jeu. L'équipe devra marquer des points pour être déclarée vainqueur.

Lorsque les deux équipes ont fini de s'installer, ou à la fin du temps de préparation, l'arbitre demande aux participants s'ils sont prêts, et il positionne le marqueur de zone de départ. À partir de ce moment, les équipes ne sont plus autorisées à toucher leurs robots. Il sera toléré que le bouton d'arrêt d'urgence soit actionné par les équipes après la préparation afin de préserver les batteries et actionneurs en attendant le début du match. Aucune contestation ne peut être faite sur la disposition des éléments de jeu après le début du match.

H.2. LE MATCH

Au signal de l'arbitre, chaque robot est mis en marche et dispose alors de 100 secondes pour effectuer ces actions.

Personne excepté l'arbitre ne peut toucher aux robots et aux éléments de jeu, sauf indication expresse de ce dernier.

Aucun élément sorti de l'aire de jeu ne pourra y être remis avant la fin du jeu et de la validation des scores.

H.3. FIN DU MATCH

A la fin des 100 secondes, les robots doivent s'arrêter et éteindre l'ensemble de leurs actionneurs. Il est autorisé de conserver les afficheurs dynamiques allumés.

Personne excepté l'arbitre ne peut toucher aux robots et aux éléments de jeu, sauf indication expresse de ce dernier.

Les arbitres font le décompte des points ; ils donnent le résultat du match, y compris les points aux équipes.

Si elles sont d'accord toutes les deux, elles signent la feuille de match, elles peuvent alors reprendre leur(s) robot(s) et rejoindre leur stand.

Si les équipes ne sont pas d'accord, elles en réfèrent calmement aux arbitres. Les robots restent en place tant que le litige n'est pas résolu.

Les décisions d'arbitrage sont sans appel.

En cas de situation difficilement jugeable, les arbitres se réservent la décision de faire ou non rejouer le match.

Les arbitres sont autorisés à prononcer la fin d'un match de manière anticipée, avant la fin du temps réglementaire si les deux équipes sont d'accord (si les robots sont bloqués par exemple).

H.4. LE COMPTAGE DES POINTS

ATTENTION :

Cette année, l'équilibrage n'est pas disponible dans la version bêta du règlement. Cette année nous vous laissons le soin de nous proposer vos équilibrages. Les règles pour faire l'équilibrage sont les suivantes :

- Partir sur une base de 1 ou 2 points pour l'action la plus simple.
- Toujours avoir un nombre de points entiers.
- Eviter les équilibrages égoïstes où seules les actions que vous êtes capables de réaliser ont des points.
- Penser à toutes les équipes, des plus expérimentées aux débutantes, afin que tout le monde puisse marquer des points et ne pas repartir frustré de la rencontre.
- Autant de possible, avoir un équilibrage qui facilite le comptage des points (ex : total pour un gâteau + tri + cerise = 10pts)
- Une seule réponse par équipe, nous sélectionnerons la plus récente en cas de réponses multiples.

Vous avez jusqu'au 09 octobre pour répondre au formulaire, après quoi nous analyserons vos réponses et pondérerons l'équilibrage prévu en fonction de vos réponses, et pour cela il faut se rendre à l'adresse suivante et remplir le formulaire en ligne : www.eurobot.org/proposition_equilibrage
Nous publierons l'équilibrage avec la version finale du règlement.

Rappel des points

H.4.a. REMPOTER LES PLANTES ET LES METTRE EN CULTURE

- P_1 points par plante valide dans une zone adaptée
- P_2 points supplémentaires si la plante valide est dans un pot

H.4.b. ORIENTER LES PANNEAUX SOLAIRES

- P_3 points pour chaque panneau valide pour l'équipe;

H.4.c. ASSURER LA POLLINISATION DES PLANTES

- P_4 points par zone de dépose de l'équipe occupée par au moins une coccinelle à la fin du match.
- P_5 points supplémentaires par zone de dépose de l'équipe dans laquelle au moins une coccinelle est en contact avec une plante ou un pot contenant une plante en fin de match.
- **Attention** : si une coccinelle réalise ses actions dans une zone adverse, alors les points ainsi fait vont à l'équipe adverse.

H.4.d. RETOURNER SE RECHARGER LES BATTERIES

- P_6 points si le robot principal de l'équipe est dans son aire de recharge valide;

H.4.e. ANTICIPER LE FUTUR RENDEMENT DE LA RÉCOLTE

L'estimation se base les actions suivantes:

- REMPOTER LES PLANTES ET LES METTRE EN CULTURE.
- ORIENTER LES PANNEAUX SOLAIRES.
- RETOURNER SE RECHARGER LES BATTERIES.

Le bonus d'estimation est calculé de la façon suivante : **Bonus = P_7 points - Écart**

- Le score est celui fait par l'équipe durant le match sur les actions listés ci-dessus.
- L'écart est la différence entre le score fait par l'équipe durant le match et le score estimé par l'équipe. Celui-ci est toujours positif (valeur absolue).
- Le bonus est ajouté aux points de l'équipe.
- Un bonus négatif est ramené à 0.
- Les pénalités ne sont pas pris en compte dans le calcul de la performance.

Attention ! Un élément contrôlé par un robot, ne rapporte pas de points. Un élément est considéré contrôlé par un robot, si en déplaçant le robot selon un axe naturel de déplacement celui-ci est déplacé.

H.4.f. LES PÉNALITÉS

Plusieurs actions durant le match pourront entraîner des pénalités.

Les actions suivantes entraîneront un **avertissement** ou une **perte de point** sur le score final si un avertissement a déjà été émis pour l'équipe (la règle de l'avertissement n'est valable que pour les séries) :

- perte de pièce ou d'élément d'un robot sur l'aire de jeu : **perte de 20 points.**
- dégradation de la table ou d'un élément de jeu : **perte de 30 points.**
- système d'évitement non fonctionnel : **perte de 30 points.**
- tirer sur le câble pour faire bouger le robot : **perte de 30 points.**
- faux départ : **perte de 50 points.**
- le robot continue de bouger à la fin du temps imparti : **perte de 50 points.**
- temps de préparation excessif : **perte de 50 points.**
- le robot change de zone de départ après 3 minutes de préparation : **perte de 50 points.**
- comportement non fair-play ou anti-jeu : **perte de 50 à 100 points.**
- sur décisions de l'arbitrage : **perte de 50 à 100 points.**
- sur décisions de l'organisation : **perte de 50 à 100 points.**

Les actions suivantes entraîneront un **forfait de l'équipe** :

- aucun robot ne sort de sa zone de départ.
- retrait d'élément de jeu d'une aires protégées adverse.
- temps de préparation excessif répété.
- limitations dimensionnelles non-respectées.
- faux départ répété.

- tirer volontairement sur des personnes à proximité.
- se fixer, faire vibrer la table.
- intervention d'un membre de l'équipe sur la table, les éléments de jeu ou les robots, après le temps de préparation (à l'exception du bouton d'arrêt d'urgence).
- intervention d'un membre de l'équipe sur la table, les éléments de jeu ou les robots, durant le match.
- l'équipe n'est pas en mesure de disputer le match avant la fin de la série.
- suite à des décisions d'arbitrage.
- suite à des décisions du comité d'organisation.

Les actions suivantes entraîneront la **disqualification de l'équipe de la compétition** :

- désactivation volontaire des systèmes d'évitements des robots.
- concevoir des robots notablement similaires à des robots d'autres équipes (par exemple : bases roulantes ou actionneurs identiques). Si au cours de l'année vous voyez une équipe faire un robot similaire au votre, signalez le au plus vite auprès de l'organisation.
- dégradation volontaire de robot appartenant à d'autres équipes.
- sur décisions du comité d'organisation.

Plusieurs pénalités peuvent être appliquées.

Le score d'une équipe forfait ou un score négatif sera ramené à 0.

Seuls les arbitres sont autorisés à intervenir sur l'aire de jeu ou les robots après le temps de préparation et durant le match. En cas de problèmes, demander aux arbitres d'intervenir eux-mêmes pour éviter le forfait.

Le vidéo arbitrage est interdit.

L'appréciation des pénalités et de l'anti-jeu reste à la discrétion de l'arbitrage. Ils ne pourront pas être contestées après le match. Une définition générale l'anti-jeu pendant un match peut se formuler ainsi : "Si le but, c'est de nuire sans construire, alors c'est de l'anti-jeu"¹.

RAPPEL :

Les pénalités ont pour objectif de compenser un préjudice après un éventuel incident pendant le déroulement du jeu. Une situation à pénalité est considérée comme le non-respect des règles du jeu, ce type de situation doit rester exceptionnel ! Dans de rare cas, une pénalité peut donner lieu au forfait de l'équipe. Le comité d'arbitrage sera également attentif aux pénalités distribuées entre plusieurs niveaux de rencontre (régionale/nationale/européenne).

H.4.g. POINTS BONUS

1 point bonus est attribué à toutes les équipes qui ne sont pas « forfait ». Ce point bonus n'est pas pris en compte dans le calcul de la performance.

¹citation de Dr. Hugo BOISAUBERT, Président, le 10 septembre 2022 lors de la présentation du règlement 2023

I. LES RENCONTRES

I.1. GÉNÉRALITÉS

Les rencontres Eurobot^{Open} Junior peuvent s'organiser sur trois niveaux :

- régionales : quand elles existent (exemple : en France pour Eurobot^{Open} Junior), elles permettent de qualifier un nombre d'équipes pour la rencontre nationale,
- nationales : elles permettent de qualifier les équipes pour la rencontre européenne,
- européennes : dernière étape qui réunit, toujours dans le même esprit amical, des équipes venues de différents pays d'Europe et d'ailleurs.

Chaque rencontre se décompose en plusieurs étapes, successives :

- L'homologation statique et dynamique des robots ;
- Une phase qualificative, composée d'au moins 3 séries ;
- Une phase de barrage éventuelle ;
- Une phase finale.

Les organisateurs de chaque rencontre peuvent, s'il le souhaitent, distribuer des prix aux équipes afin de récompenser un aspect de la participation de l'équipe ou de son robot.

I.2. L'HOMOLOGATION

I.2.a. HOMOLOGATION STATIQUE

Avant le début des matchs, les robots sont soumis au contrôle d'un arbitre qui vérifie leur conformité au règlement. Les robots doivent être capables de montrer facilement la totalité de leurs mécanismes.

Les systèmes annexes (accessoires, pupitre de commande, etc.) seront également soumis au contrôle statique (taille, masse, présence d'éléments obligatoires, etc.).

I.2.b. HOMOLOGATION DYNAMIQUE

Les robots sont mis en situation de jeu mais sans la présence d'une équipe adverse. En 100 secondes, au moins un robot doit sortir de sa zone de départ et chaque robot doit valider au moins une action. Certaines fonctionnalités spécifiques prévues dans le règlement seront également être vérifiées (minuterie, évitement des adversaires, etc.).

Si l'ensemble constitué par le robot principal et les PAMI facultatif remplit ces conditions, il est déclaré homologué.

I.2.c. MODIFICATIONS TECHNIQUES SIGNIFICATIVES APRÈS HOMOLOGATION.

Il est indispensable d'informer les arbitres de toutes les modifications significatives (fonctionnelles, structurales, dimensionnelles, etc.) apportées au(x) robot(s) ou tout autre élément après homologation. Les arbitres vérifieront alors les modifications apportées et procéderont à une nouvelle homologation s'ils l'estiment nécessaire. En cas de manquement avéré, l'équipe pourra être déclarée disqualifiée du concours.

I.3. LA PHASE QUALIFICATIVE

Pendant la phase de qualification, les équipes homologuées auront la possibilité de jouer au minimum trois matchs (souvent plus ; cela dépend des organisateurs locaux).

Un classement est établi en fonction des points accumulés afin de sélectionner les équipes qualifiées pour la phase suivante.

Les équipes éventuellement à égalité sont départagées en comparant leurs scores sans tenir compte des points bonus. Les organisateurs peuvent également recourir à des matchs supplémentaires.

À l'issue de la phase qualificative, les premières équipes sont qualifiées pour la phase suivante.

| Nombre d'équipes participantes | Minimum d'équipes sélectionnées |
|--------------------------------|---------------------------------|
| $N \leq 16$ | 4 |
| $16 < N \leq 50$ | 8 |
| $50 < N$ | 16 |

I.4. LA PHASE DE BARRAGE

Une phase supplémentaire de barrage peut être mise en place dans le cas où deux rencontres sont organisées en parallèle, la première qualifiant pour la seconde. Par exemple :

- une rencontre régionale (A) et sa rencontre nationale (B)
- ou une rencontre nationale (A) et la rencontre européenne (B)

L'organisateur peut effectuer la phase qualificative des deux rencontres (A) et (B) de manière parallèle, ou de manière groupée. Dans ce cas, une phase de barrage peut être organisée afin de permettre la qualification d'équipes issues de la rencontre (A) pour la rencontre (B), les dispensant du rattrapage de l'ensemble des matchs de la phase qualificative de (B) au profit de cette phase de barrage.

Les équipes participantes à cette phase de barrage sont :

- les équipes de la rencontre (A), dans un nombre correspondant à son quota de qualification, et choisies dans l'ordre du classement à l'issue de la phase finale de (A) ou grâce à l'obtention d'un prix pendant la rencontre régionale.
- les équipes de la rencontre (B), dans un nombre équivalent aux participants à cette phase issues de (A), choisies parmi les dernières équipes normalement qualifiées pour la phase finale de la rencontre (B).

Exemple pour une rencontre nationale qualifiant trois équipes qualifiée pour sa finale européenne et dont la phase finale européenne comporte 16 équipes. Les équipes participantes à la phase de barrage sont :

- **les trois premières équipes de la rencontre nationale à l'issue de la phase finale de la rencontre nationale ;**
- **et les équipes classées 16e, 15e et 14e de la phase qualificative de la rencontre européenne.**

Dans cette phase de barrage, un match sera joué pour chaque équipe participante. Les équipes participantes issue de la rencontre (A) qualifiée grâce au classement joueront, dans l'ordre de leur classement, avec les équipes issues de la rencontre (B) les plus mal classées. Et l'équipes de (A) qualifiées pour cette phase de barrage grâce à un prix joueront contre les équipes de (B) les mieux classées dans un ordre tiré au sort.

Chaque équipe vainqueur de son match de barrage sera intégrée au tableau principal de la phase finale de la rencontre (B). À l'issue de la phase de barrage, l'arbre de la phase finale de la rencontre (B) présenté Figure 10 pourra être revu afin de représenter plus fidèlement le niveau de chaque équipe.

I.5. LA PHASE FINALE

À l'issue de la phase précédente, les équipes qualifiées constituent le tableau des matchs de la phase finale.

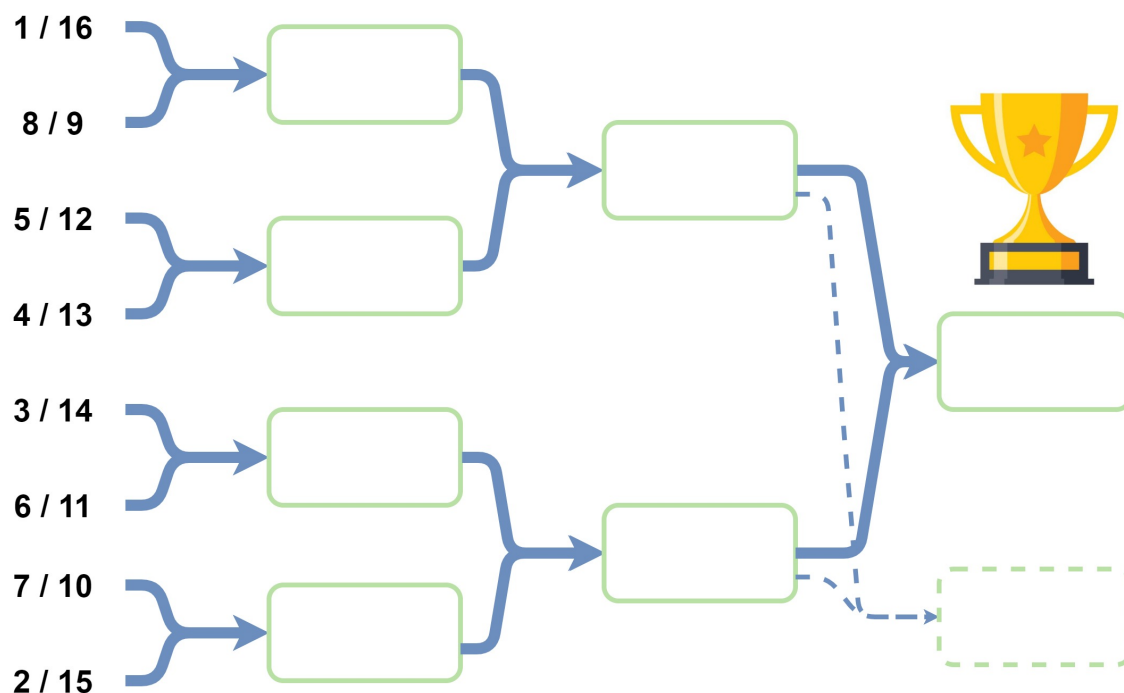


FIGURE 10 : Tableau des phases finales

Les rencontres de la phase finale sont à élimination directe, sauf autre mode d'organisation sur certaines rencontres. En cas de double forfait, de double défaite ou d'égalité, le match est rejoué immédiatement ; si ce deuxième match est encore un cas de double forfait, de double défaite ou d'égalité, le vainqueur est déterminé en fonction des points acquis à l'issue de la phase qualificative.

La finale se joue en deux matchs gagnants. Attention de bien prévoir des batteries en conséquence pour les robots autonomes.

I.6. QUALIFICATION POUR LA RENCONTRE NATIONALE

Lorsqu'il existe des rencontres régionales, le nombre d'équipes qualifiées par rencontre régionale est proportionnel au nombre total d'équipes inscrites au niveau national.

Seront qualifiées à la finale nationale les meilleures équipes du classement établi à l'issue de la phase qualificative de chaque rencontre régionale, ainsi qu'éventuellement une équipe choisie par les organisateurs parmi les prix.

I.7. QUALIFICATION POUR LA RENCONTRE EUROPÉENNE

Chaque pays participant à Eurobot^{Open} Junior organise une rencontre nationale afin de déterminer les équipes qualifiées pour la rencontre européenne.

Le nombre d'équipes qualifiées par pays est proportionnel au nombre total d'équipes inscrites au niveau mondial. Les premières équipes à l'issue de la phase finale (et non à l'issue de la phase qualificative) seront qualifiées pour la rencontre européenne. En cas d'égalité, les équipes sont départagées par leur classement à l'issue de la phase qualificative.

Retrouvez l'actualité et des informations sur Eurobot^{Open} et Eurobot^{Open} Junior sur le site Internet

www.eurobot.org

(Contient les liens web de votre organisation locale de rattachement)

Toute l'équipe d'organisation d'Eurobot^{Open} et d'Eurobot^{Open} Junior vous souhaite beaucoup d'amusement et de réussite dans vos réalisations et vous donne rendez-vous rapidement autour d'une aire de jeu pour des rencontres entre robots !

Robotiquement,

le comité d'organisation Eurobot^{Open} et Eurobot^{Open} Junior.

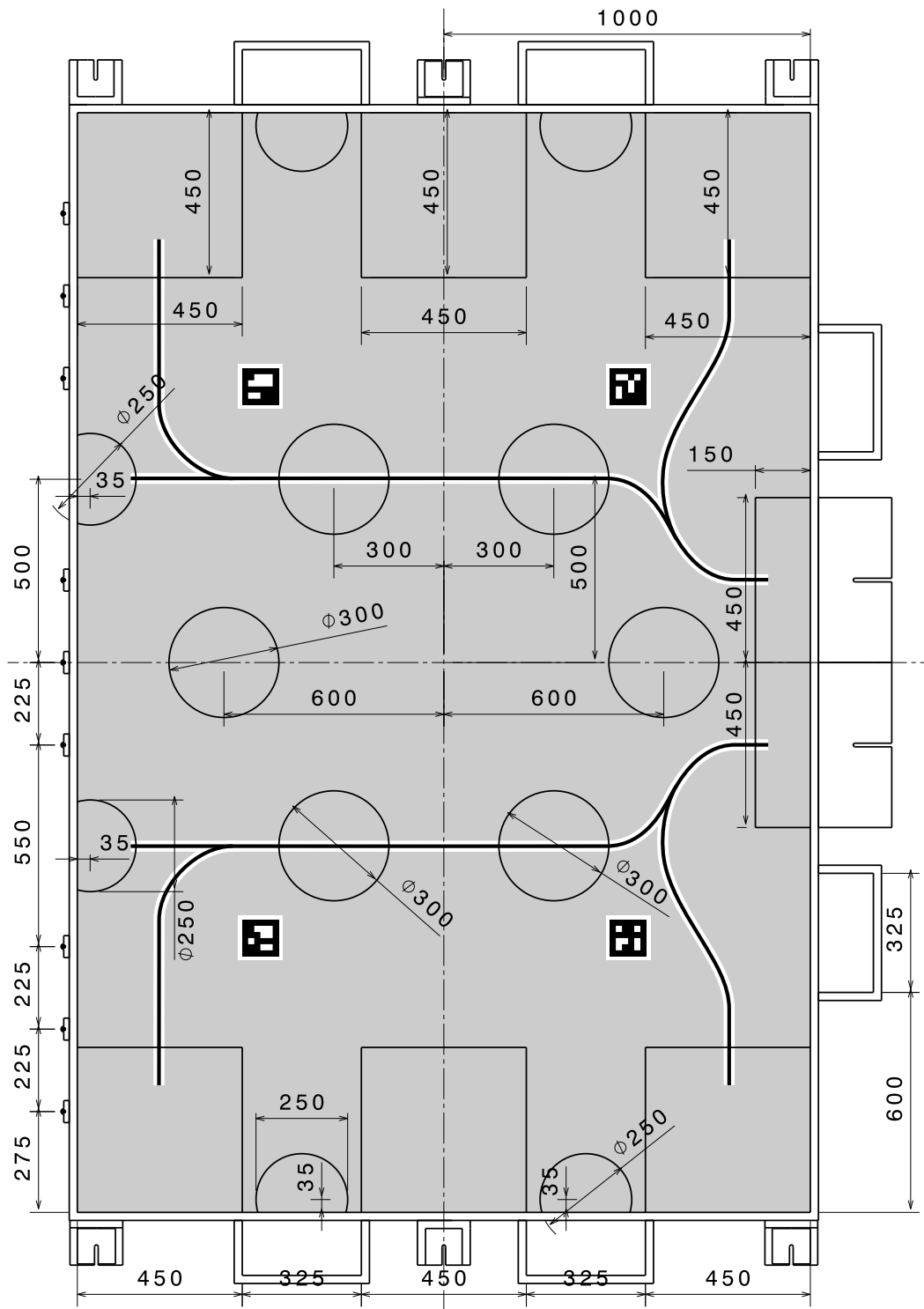


FIGURE 11 : Vue du dessus de la table de jeu.

J.1.a. Panneau solaire

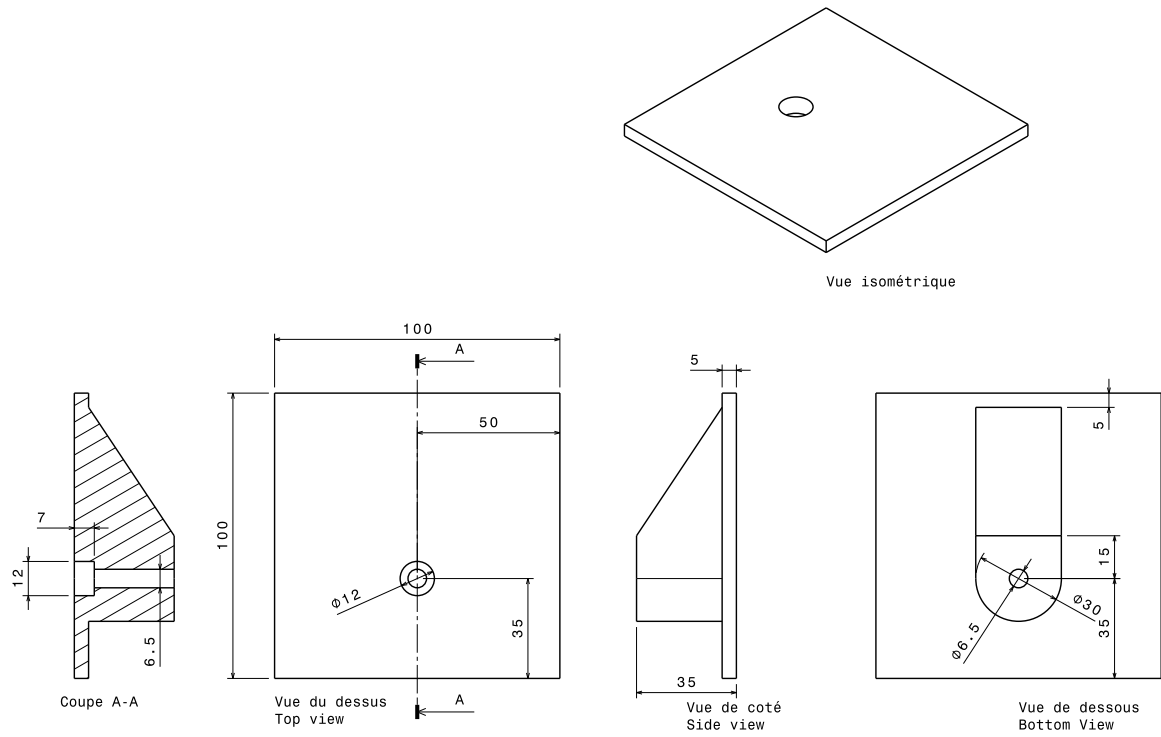


FIGURE 12 : Panneau solaire

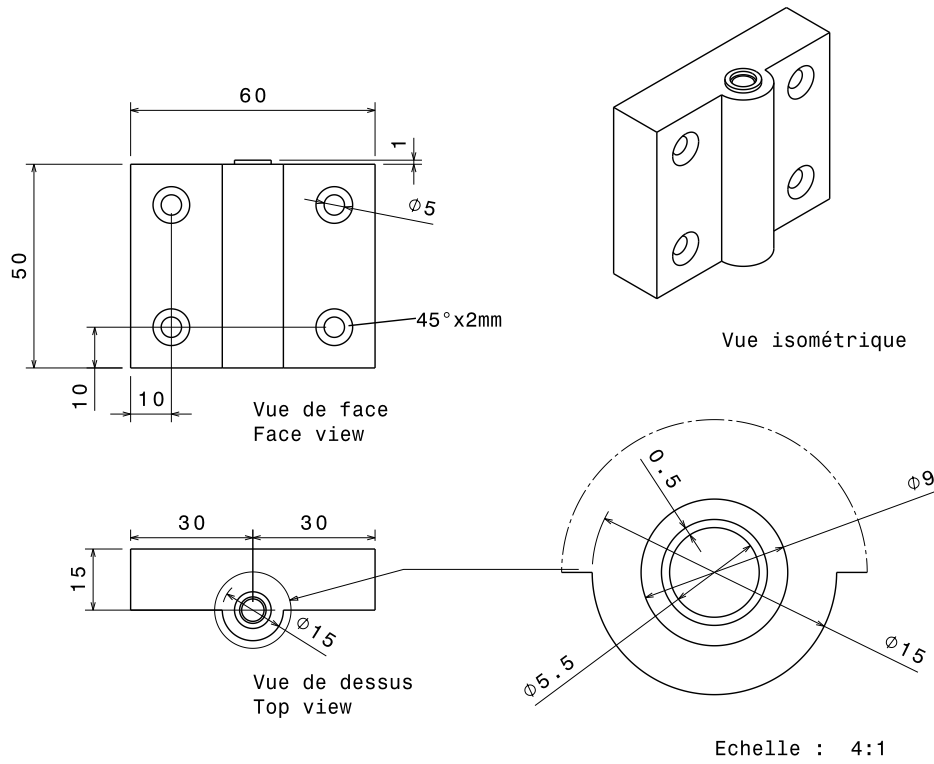


FIGURE 13 : Support panneau solaire

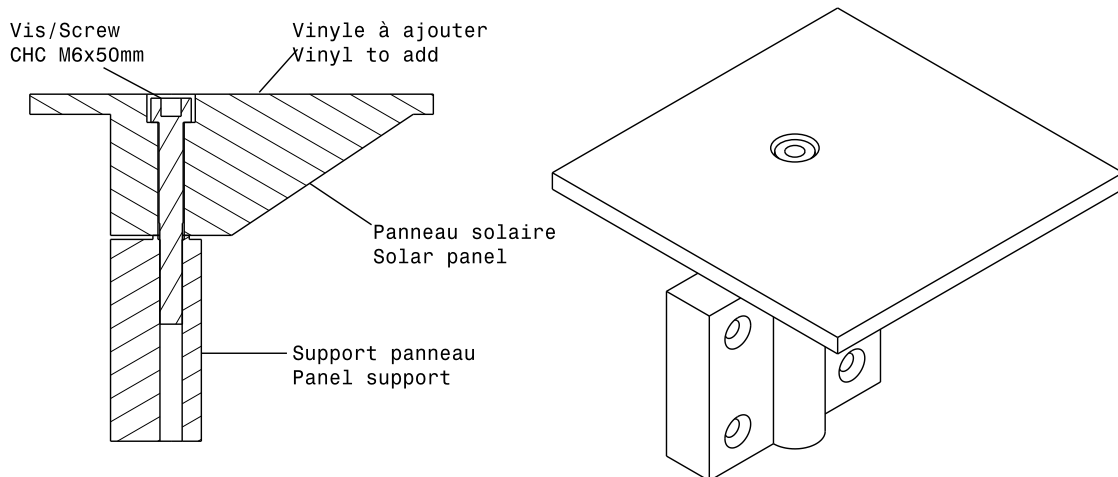


FIGURE 14 : Assemblage panneau solaire

J.1.b. JARDINIÈRE

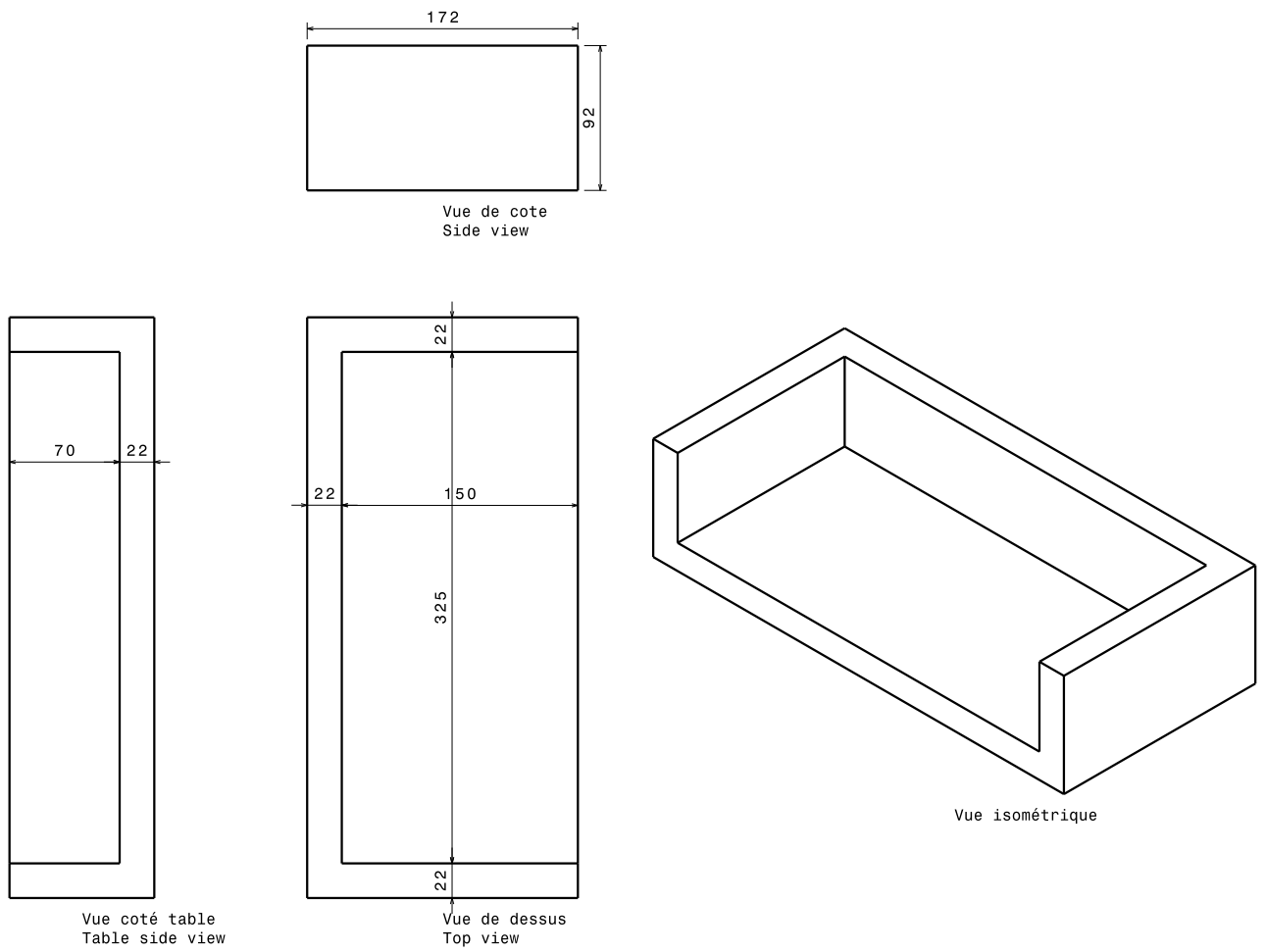


FIGURE 15 : Jardinière

J.1.c. MARQUEUR DE DÉPART

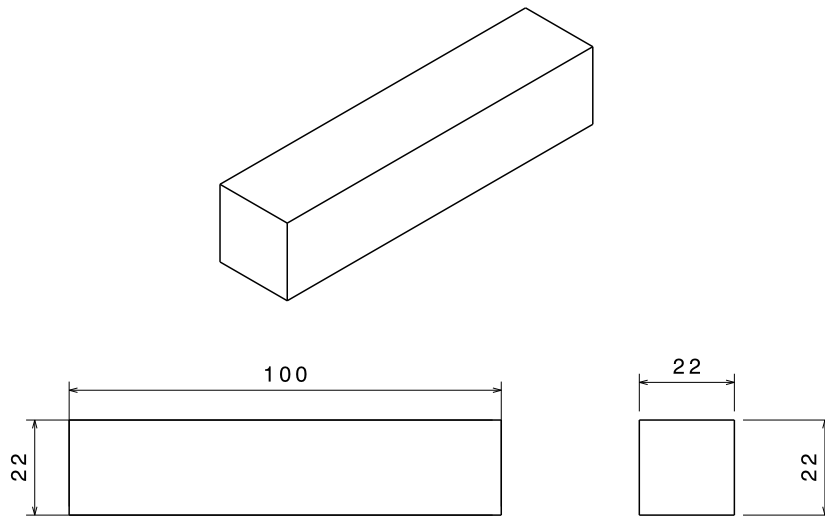


FIGURE 16 : Marqueur de départ

J.1.d. POSITIONNEMENT

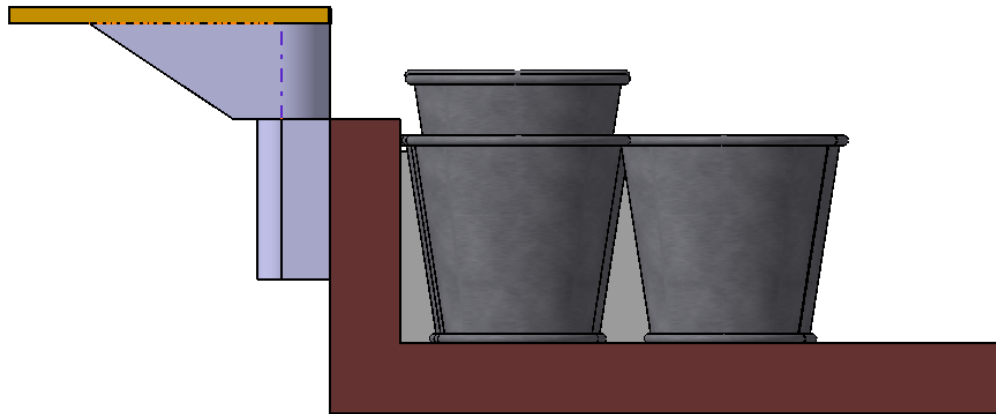


FIGURE 17 : Positionnement d'un panneau solaire

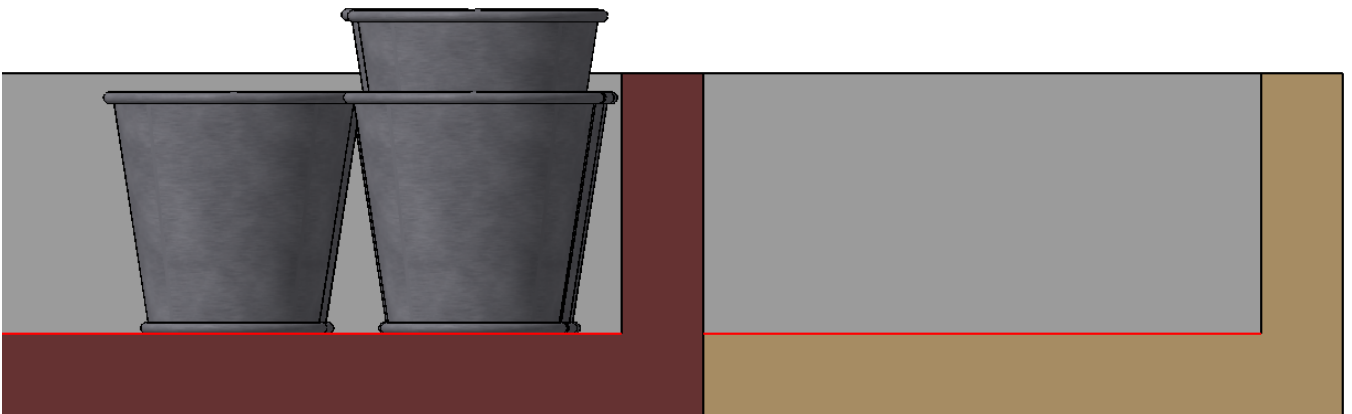


FIGURE 18 : Positionnement d'une jardinière

J.2. RÉFÉRENCES DES MATÉRIAUX

| Éléments | Matière ou références | Remarque(s) |
|---------------------------|--|---|
| Plantes fragiles | - Plante IKEA modèle FEJKA de 5 cm de diamètre, vendu par lot de 3 ou - Plante composée d'un pot en PLA en impression 3D et d'une branche de plante artificielle. | Ref : 405.084.07 Voir fichiers STL, paramètres d'impression et tutoriel sur www.eurobot.org |
| Plantes résistantes | - Plante IKEA modèle FEJKA de 5 cm de diamètre, vendu par lot de 3, recouverte de vinyle monomère antidérapant imprimé ou - Plante composée d'un pot en PLA en impression 3D recouvert de vinyle monomère antidérapant imprimé et d'une branche de plante artificielle, | Ref : 405.084.07 Voir fichiers STL, paramètres d'impression et tutoriel sur www.eurobot.org |
| Tags RFID | Tag RFID compatible "NFC Forum Type 2 Tag" | Ref : NTAG213 ou NTAG215 |
| Pot en fer | Cache pot IKEA modèle ÅKERBÄR de 6 cm de diamètre en acier Galvanisé de 0.1 Litre. 36 par table. ou Pot en PLA en impression 3D | Ref : 905.371.53 Voir fichiers STL, paramètres d'impression et tutoriel sur www.eurobot.org |
| Panneau solaire | Impression 3D en PLA rempli à 40% recouvert de vinyle monomère antidérapant imprimé | Voir fichiers STL, paramètres d'impression et tutoriel sur www.eurobot.org |
| Support panneau solaire | Impression 3D en PLA rempli à 40%. | Voir fichiers STL, paramètres d'impression et tutoriel sur www.eurobot.org |
| Tapis aire de jeu | Vinyle monomère antidérapant imprimé | Informations pour le commander fournies ultérieurement par Planète Sciences |
| Jardinière | Bois recouvert de vinyle monomère antidérapant imprimé | |
| Marquer de zone de départ | Bois recouvert de vinyle monomère antidérapant imprimé | |

J.3. TOLÉRANCES DE FABRICATION

L'intégralité des dimensions sont exprimées en millimètre (ou mm). Les tolérances de fabrication respectent les règles suivantes, sauf précisions fournies directement sur les plans.

| Dimensions | Tolérances générales |
|----------------------|----------------------|
| ≤ 20 | $\pm 1,50$ |
| > 20 et ≤ 70 | $\pm 2,50$ |
| > 70 et ≤ 150 | $\pm 4,00$ |
| > 150 | $\pm 5,00$ |

Aucune réclamation concernant des écarts dimensionnels ne sera enregistrée.

La densité des matériaux utilisés peut varier d'un organisateur à l'autre. Il est recommandé aux équipes de faire des essais avec plusieurs types de matériaux car la masse peut changer de manière significative.

J.4. RÉFÉRENCES DES COULEURS

| | Couleurs | Références | CMJN |
|----------------------------------|---------------------|--------------|-----------------------|
| Équipe bleue | Bleu signalisation | RAL 5017 Mat | 100% , 60% , 0% , 10% |
| Équipe jaune | Jaune signalisation | RAL 1023 Mat | 0% , 25% , 100% , 0% |
| Pot de plante résistantes | Violet de sécurité | RAL 4008 Mat | 0% , 42% , 2% , 48% |
| Bordures et éléments non colorés | Gris Silex | RAL 7032 Mat | 15% , 10% , 25% , 20% |

Les teintes RAL peuvent varier en fonction de l'impression du tapis de l'aire de jeu.