

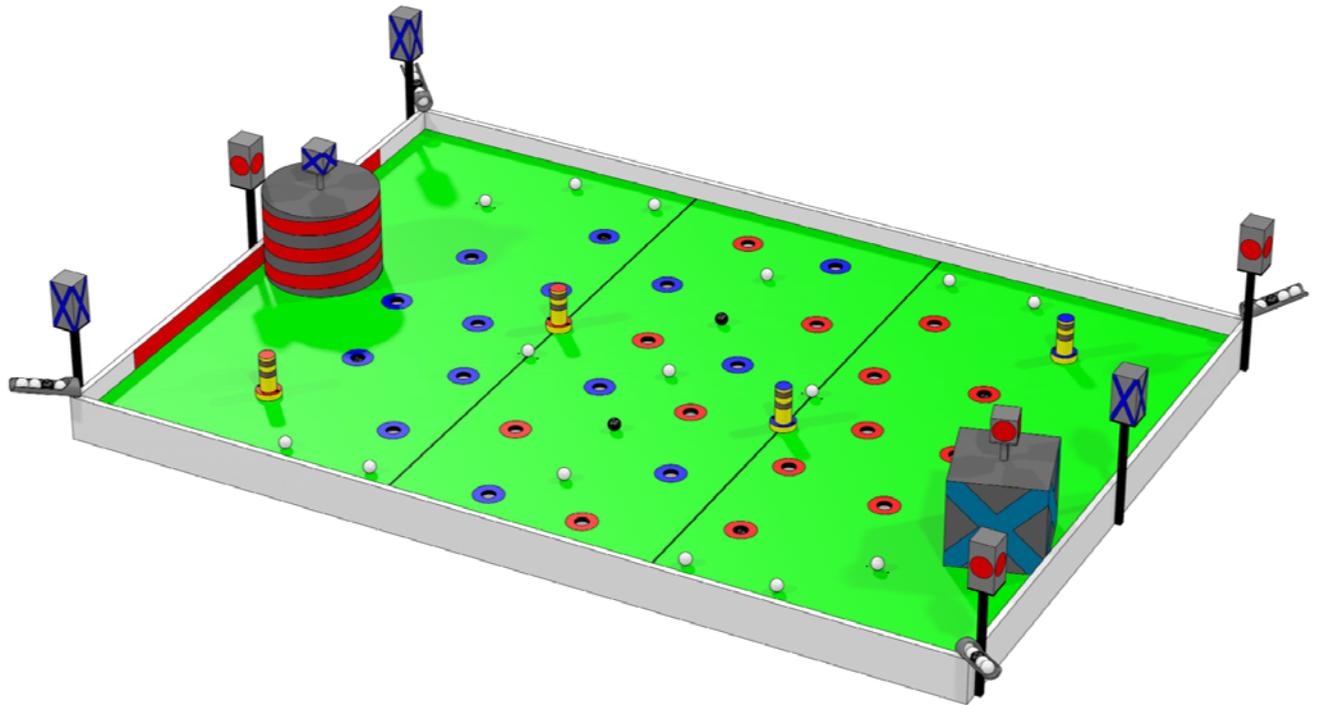


HISPABOT 2006

# “Funny Golf”



Normativa Particular de la Copa de España de Robots 2006 v2.0 - 13/01/06



HISPABOT 2006  
Normativa: Funny Golf  
Prueba clasificatoria para Eurobot'06  
v 2.0 Preliminar 13/01/06





## Índice

<b>SECCIÓN 1.- INTRODUCCIÓN .....</b>	<b>4</b>
ARTICULO 1.1.- PRUEBA DE CLASIFICACION PARA EUROBOT 2006 .....	4
<b>SECCIÓN 2.- EUROBOT .....</b>	<b>5</b>
ARTICULO 2.1.- ¿QUE ES EUROBOT?.....	5
ARTICULO 2.2.- OBJETIVOS DE EUROBOT .....	5
ARTICULO 2.3.- PRUEBAS DE CLASIFICACION NACIONALES .....	5
ARTICULO 2.4.- FINAL DE EUROBOT 2006 .....	6
<b>SECCIÓN 3.- INSCRIPCIÓN .....</b>	<b>7</b>
ARTICULO 3.1.- DOCUMENTACION ADICIONAL.....	7
ARTICULO 3.2.- PROYECTO PILOTO .....	7
ARTICULO 3.3.- DOCUMENTO DE ACEPTACION DE PARTICIPACION EXTENDIDO.....	7
ARTICULO 3.4.- FECHAS DE INSCRIPCION.....	7
<b>SECCIÓN 4.- AYUDAS A LOS EQUIPOS.....</b>	<b>8</b>
ARTICULO 4.1.- AYUDAS DE VIAJE Y ESTANCIA .....	8
ARTICULO 4.2.- AYUDAS DE LOS PATROCINADORES DE EUROBOT: DASSAULT SYSTEMES.....	8
<b>SECCIÓN 5.- ANEXO: CONTENIDO DEL PROYECTO PILOTO.....</b>	<b>9</b>
I.    GENERAL DESCRIPTION .....	9
II.   TECHNICAL DESCRIPTION.....	9
III.  ORGANISATION .....	9



## Sección 1.- Introducción

### Artículo 1.1.- Prueba de Clasificación para Eurobot 2006

- a. La prueba “Funny Golf” que se organiza dentro de Hispabot 2006 es la clasificación española para participar en la competición internacional EUROBOT 2006.
- b. La normativa de la prueba es la misma en todos los países que participan en EUROBOT.
- c. La prueba consiste en un juego de golf entre dos equipos que tienen que introducir varias pelotas cada uno en sus hoyos.



## Sección 2.- EUROBOT

### Artículo 2.1.- ¿Qué es Eurobot?

- a. EUROBOT es una competición internacional de robots autónomos que engloba unas pruebas clasificatorias nacionales celebradas en cada país y una competición final internacional. Todas estas competiciones tienen las mismas normativas.
- b. EUROBOT está enfocado a la participación de centros de estudios o asociaciones de jóvenes que realicen su propio proyecto y pretende ser un punto de encuentro para intercambiar conocimientos científicos, tecnológicos y experiencias personales.
- c. EUROBOT fue creado por la asociación de promoción de la ciencia y la tecnología Planète Sciences, la productora televisiva VM Group y la ciudad donde se organizó la primera edición La Ferté Bernard. Actualmente existe una Asociación Internacional formada por varios órganos de gobierno y gestión encargados del desarrollo de la competición.
- d. La página web oficial de Eurobot es <http://www.eurobot.org>

### Artículo 2.2.- Objetivos de EUROBOT

- a. Plantear un desafío tecnológico mediante la creación de proyectos relacionados con la robótica.
- b. Difundir el conocimiento científico al público mediante un evento animado.
- c. Favorecer las relaciones entre entusiastas de la robótica.
- d. Proponer la realización de proyectos prácticos como aplicación del saber científico y técnico.
- e. Dar la posibilidad de que se reúnan aficionados de diferentes países.
- f. Cada año EUROBOT se presenta con una prueba diferente para crear nuevos desafíos

### Artículo 2.3.- Pruebas de clasificación nacionales

- a. El número máximo de equipos participantes por país en EUROBOT es de tres.
- b. Si en un país se presentan más de tres robots debe realizarse una Prueba Nacional de Clasificación.
- c. En HISPABOT 2006 se realiza la clasificación de los robots que participarán en EUROBOT 2006 en representación de España.



HISPABOT 2006

# “Funny Golf”



---

**Normativa Particular de la Copa de España de Robots 2006** v2.0 - 13/01/06

---

## **Artículo 2.4.- Final de Eurobot 2006**

- a.** Los tres robots mejor clasificados en la prueba “Funny Golf” de HISPABOT 2006 representarán a España en la Final de EUROBOT 2006.
- b.** La Final de EUROBOT 2006 se celebra en Catania (Sicilia - Italia) del 2 al 4 de junio de 2006. Se puede encontrar más información al respecto en <http://www.eurobot.org>.



### **Sección 3.- Inscripción**

*Además de cumplir con los requerimientos de inscripción de HISPABOT expuestos en la Normativa General del concurso hay que cumplir con lo especificado en la presente Normativa Particular.*

#### **Artículo 3.1.- Documentación Adicional**

- a. Además del Documento Técnico y del Póster al que se hace referencia en la Normativa General, los equipos que tengan intención de participar en la Clasificación Española para EUROBOT 2006 deberán presentar un Proyecto Piloto (siguiendo las indicaciones de EUROBOT Internacional).
- b. Además, los participantes en esta prueba deberá presentar para Formalizar el Proceso de Inscripción de HISPABOT 2006 un Documento de Aceptación de Participación Extendido que se podrá descargar de la página web del concurso.

#### **Artículo 3.2.- Proyecto Piloto**

- a. El principal objetivo del Proyecto Piloto es presentar las características de los robots al comité de árbitros con al intención de evitar errores o imprecisiones en la interpretación de las normativas.
- b. También tiene como objetivo ayudar a los participantes a planificar el trabajo que se va a realizar con tiempo para conseguir los mejores resultados posibles.
- c. La Organización de HISPABOT 2006 asegura la confidencialidad de los documentos entregados por los equipos.
- d. La información que debe contener el Proyecto Piloto se especifica en el Anexo a esta normativa.
- e. El Proyecto Piloto será enviado utilizando la aplicación de preinscripción on-line o mediante correo electrónico según se indique en su momento.

#### **Artículo 3.3.- Documento de Aceptación de Participación Extendido**

- a. En este documento, además de los requisitos de HISPABOT 2006 se debe firmar un compromiso de participación en la final de EUROBOT 2006 en Italia en caso de ser seleccionados para ello.

#### **Artículo 3.4.- Fechas de Inscripción**

- a. El **28 de febrero de 2006** finaliza plazo de preinscripción para la prueba “Funny Golf”
- b. El **28 de febrero de 2006** finaliza el plazo de presentación del Proyecto Piloto.



## Sección 4.- Ayudas a los equipos

### Artículo 4.1.- Ayudas de viaje y estancia

- a. Como ayuda a los participantes en la Final de EUROBOT la sede que organiza la final (en Catania – Italia) suele correr con los gastos de alojamiento y manutención de cuatro personas por equipo quedando el viaje a cargo de los participantes.
- b. También suelen poner precios bastante económicos de alojamiento y manutención al resto de acompañantes.

### Artículo 4.2.- Ayudas de los Patrocinadores de EUROBOT: Dassault Systemes

- a. La empresa Dassault Systemes ofrece licencias gratuitas para su programa CATIA de diseño de estructuras en 3D para todos los equipos que participen en la competición.
- b. Los participantes pueden descargar "CATIA Robotics Cup Edition" de: [www.3ds.com/eurobot/](http://www.3ds.com/eurobot/).
- c. Para obtener este servicio, es necesario preinscribirse en la prueba de HISPABOT 2006 para la prueba “Funny Golf” y solicitar la licencia. Al poco tiempo el capitán del equipo, como representante del grupo, recibirá un password en su correo electrónico.
- d. Para más información, contactar con Benoit Marini: [benoit\\_marini@ds-fr.com](mailto:benoit_marini@ds-fr.com) o con la organización de HISPABOT.



## **Sección 5.- Anexo: Contenido del Proyecto Piloto**

Nota: Es obligatorio rellenar los puntos marcados con (\*)

### **I. GENERAL DESCRIPTION**

- (\*) The robot in overall: describe in a few lines what your robot will do during a match and how it will do it;
- (\*) Simple outline of the robot;
- (\*) Clear explanation of the different strategies you have thought about.

### **II. TECHNICAL DESCRIPTION**

For the moment, your robot may not be completed. If you have not made some parts yet, please indicate here what you want to do. Moreover, if you do not plan to include some of these parts in your robot, indicate it here.

- Robot moving: your motors: type and speed you have planned for the robot.  
Motion control for the moving;
- Power supply: type, autonomy and recharging time you have planned;
- (\*) Balls management: actuators/captors used, device used to manipulate them;
- (\*) Position of the robot on the game area: how will your robot know its position on the game area? If the robot uses beacons, which type of beacon is it and what is the way of transmission? How the robot will detect the holes, the totems, the balls?  
Will the robot be able to detect the opposite robots? If so, how will it do?
- Robot intelligence: kind of controlling system (analogue computer, microprocessors, PC main board...), programming language. Quickly describe the algorithms you intend to use. What will be your strategy to score points?

### **III. ORGANISATION**

- How tasks will be spread between the members, members' competences (electronics, mechanics, computer science, project management...);
- Schedule planned;
- Equipment available (provided by the structure or personal equipment);
- Partnership: is it material (components, raw material...), financial...