

FLL WORLD CLASS UPDATES GARA DI ROBOTICA

6 - MISSIONE CONDIVISA

Il sistema dello schermo e della fotocamera funziona molto bene quando è impostato perfettamente. Ma durante i tornei è impossibile aspettarsi un' inizializzazione sempre perfetta. Perciò quest'anno il modello centrale condiviso rappresenterà la condivisione, semplicemente per quello che è, e fisicamente esso non funzionerà a meno che entrambe le squadre lo attivino, ma i PUNTI che guadagnate non dipenderanno dall'altra squadra. (La Regola 2 può essere presa in parola.)

5 – DIFETTI NELLE IMMAGINI

Ci sono alcuni difetti nelle immagini (ci dispiace), e stiamo sistemando quelle che possiamo, ma l'ultimo punto della Regola 5 è stato scritto per un motivo. Per favore prendetelo in parola. Questo significa che la girandola della missione dell' impegno (che ha solo 2 bracci) è posizionata inizialmente con il braccio rosso su.

4 – AMPIEZZA DEL TELO / ADATTARE

I teli di quest'anno sono sempre leggermente larghi (nord / sud). Se questo fa sì che il vostro telo non si distenda tra i bordi del tavolo, la soluzione ufficiale è quella di tagliare via il bordo nero del margine a nord del vostro telo, dal momento che i bordi non hanno nessuna funzione e questo cambiamento non verrà notato dal robot. Cercate di fare un buon lavoro, ma la cura di voi stessi è più importante per la sicurezza che per la precisione. Grazie per la vostra comprensione e come ci adattiamo al nostro nuovo materiale opaco.

3 - IMPEGNO DIAL MATEMATICA

Non vi è alcun errore negli esempi del punteggio della missione dell' impegno quando vi rendete conto di questo: Quando il selettore è impostato in senso antiorario come richiesto, è un tic SOTTO la prima posizione rossa.

2 - BRACCI GIRANDOLA

L'unico modo corretto per costruire la girandola del modello dell'impegno è con 2 bracci. Fate riferimento all' ultima frase dell'ultimo punto della Regola 5 a pagina 11. In alcune immagini di impostazione del campo potreste notare delle righe blu invece che verdi ... Fingete che siano verdi.

1 – INGEGNERIA INVERSA

Questo si riferisce alla messa a punto dei modelli di "Ingegneria Inversa", descritti a pagina 4 del documento della Sfida. Durante l'installazione in un torneo, voi costruite il vostro PRIMO modello a 6 pezzi e lo posizionate a mano nel cesto, sul suo rispettivo segno, nel campo della squadra avversaria (e il loro PRIMO modello verrà posizionato nel vostro campo). Una volta che la partita ha inizio, il vostro robot va a prendere il cesto sul VOSTRO campo, e lo porta nella VOSTRA base, cosicché potete costruire il vostro SECONDO modello a 6 pezzi - una replica del PRIMO modello della squadra avversaria. Naturalmente, in pratica, potete fingere che sia avvenuto uno scambio.