

VILABOT

FUNDACIÓN FLORS

RETO RECOGIDA INTELIGENTE DE BASURAS

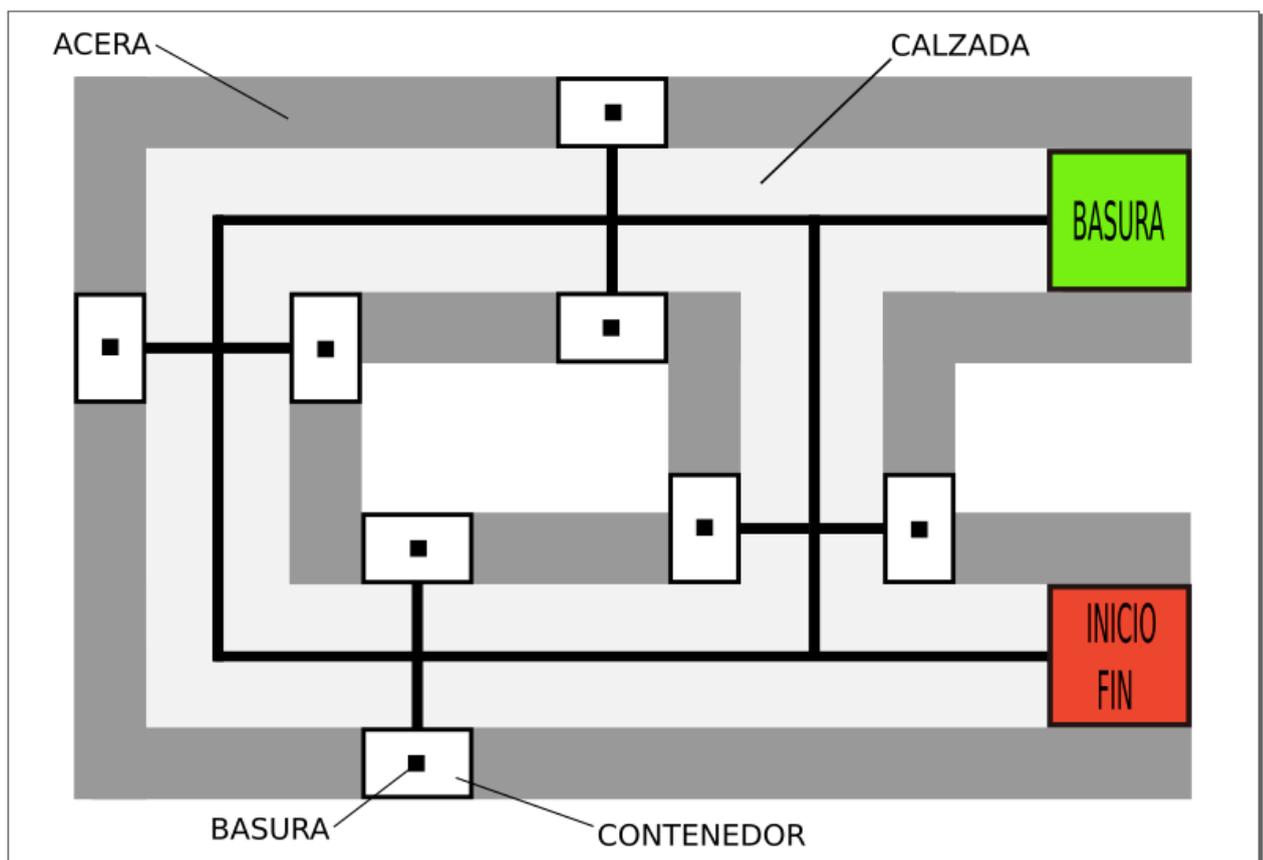
CATEGORÍA PRIMARIA

1. INTRODUCCIÓN

Vila-real quiere convertirse en una Smart City, es decir, quiere ser una ciudad donde se utilice la tecnología de la información y la comunicación para mejorar el servicio a los ciudadanos que la habitan. Uno de los proyectos que se pondrán en marcha es la recogida inteligente de basuras. Se dotará a los contenedores de sensores que indicarán en una centralita si el contenedor está lleno o todavía no lo está, y los camiones que recogen la basura harán una ruta pasando sólo por los contenedores llenos, de esta forma se ahorrará tiempo, energía, y medios materiales y humanos, consiguiendo así un ahorro para los ciudadanos.

2. EL RETO

El reto para la categoría de primaria consiste en diseñar, construir y programar un robot que recoja la basura de TODOS los contenedores y la lleve a un punto intermedio, y desde ahí se transportará al vertedero en un gran camión. Después del robot deberá volver al punto de partida para iniciar el siguiente servicio.



El tablero representa un barrio de Vila-real.

En este barrio hay un total de 8 contenedores, representados con este símbolo.



Dentro de cada contenedor se colocará un conjunto formado por dos piezas de Lego Duplo azules encima del cuadrado que hay en su parte central. Las medidas del conjunto son 3 x 3 x 3,7 cm.

Por tanto, al inicio de la prueba se dispondrán en el tablero 8 piezas azules que representan la basura que hay que recoger.



El RETO consiste en diseñar, construir y programar un robot para que saliendo de la casilla roja de INICIO recoja las ocho piezas azules, las transporte hasta la casilla VERDE (lugar intermedio donde almacenamos la basura) y vuelva a la casilla FIN.

El robot dispondrá de dos minutos para completar el reto.

El robot puede circular por cualquier parte del tablero, las líneas negras dentro de la calzada son orientativas, se pueden utilizar o no.

3. NORMATIVA DEL RETO

- El robot debe comenzar la prueba en la casilla roja de INICIO y ninguna parte debe salir de esta casilla (tanto las partes que tocan el tablero como las que no). La casilla (incluyendo el borde negro) mide 26x26 cm, por tanto el robot no debe ser más grande de estas medidas.
- Para finalizar correctamente la prueba y sumar los puntos correspondientes por esta acción el robot situarse en la casilla de FIN (incluyendo el borde) pero es suficiente con que alguna de las partes del robot que toca el tablero (por ejemplo una rueda) quede dentro de la casilla. El resto del robot podría quedar fuera.
- Se considera que las piezas azules se depositan correctamente en la casilla verde cuando está completamente dentro o cuando tiene parte dentro y parte tocando el borde (en ese caso se suma 50 puntos, el máximo). Si la pieza queda situada con una parte dentro y una parte fuera se considera parcialmente correcto (en este caso suma 25 puntos). Si la pieza está completamente fuera no suma ningún punto.



4. PUNTUACIÓN

Cada robot participante realizará tres rondas. El robot ganador será el que haya hecho mayor puntuación SUMANDO LAS TRES RONDAS. En caso de que dos o más robots participantes consigan la máxima puntuación en las tres rondas (1500 puntos en total) resultará ganador el que lo haya hecho en menos tiempo (sumando los tiempos de las tres rondas).

Acción	Puntos	Puntos totales en juego
Cada pieza azul colocada correctamente en la casilla verde BASURA (toda la pieza tienen que estar en la zona verde, puede tocar el borde siempre y cuando ninguna parte de la pieza toque la acera)	50 puntos	400 puntos
Cada pieza azul colocada parcialmente en la casilla verde BASURA (se considera este caso cuando parte de la pieza queda fuera de la casilla y parte queda dentro o tocando el borde)	25 puntos	200 puntos
El robot acaba en la zona FIN (una de las partes del robot que toca el suelo debe acabar en la casilla FIN, por ejemplo una rueda). Esta parte sólo puntúa si ha colocado correctamente alguna de las piezas.	100 puntos	100 puntos
	Máxima puntuación de la prueba	500 puntos

