

REGOLAMENTO ITALIANO DI MINISUMO V 1.0

REGOLAMENTO MINISUMO PER I GIOCATORI

1 Caratteristiche del Robot

- 1.1.** Il robot presentato per la Gara deve essere rigorosamente autonomo. Non è ammesso alcun tipo di radio controllo, telecomando o controllo vocale.
- 1.2.** Dopo aver posizionato e avviato il proprio robot non sarà più possibile interagire con esso se non nei modi esplicitamente consentiti da questo regolamento.
- 1.3.** La propulsione del robot deve essere rigorosamente elettrica.
- 1.4.** Il robot può essere costruito con qualsiasi materiale, può avere a bordo qualsiasi tipo processore o elettronica e montare qualsiasi tipo di batterie e motori elettrici.
- 1.5.** Il robot deve avere una massa non superiore a 500 grammi. E' consentito appesantire il robot con masse zavorra ed è consigliato per raggiungere il limite di massa consentita dal Regolamento in quanto in questa competizione è avvantaggiato il robot più pesante.
- 1.6.** Le dimensioni in pianta non devono eccedere i 10x10 centimetri ovvero la proiezione del robot sul piano di appoggio deve essere interamente contenuta in un quadrato di 10cm di lato. All'inizio di ciascun Torneo sarà verificato che il robot rispetti le specifiche di larghezza e lunghezza.
- 1.7.** Non c'è alcuna limitazione per quanto riguarda l'altezza del robot.
- 1.8.** Durante l'incontro è ammesso qualsiasi tipo di movimento del robot che può anche cambiare il suo orientamento in modo da giacere su un piano di appoggio diverso da quello iniziale. Al momento della verifica delle misure il robot deve però poter svolgere le sue funzioni sulla base di appoggio che è contenuta nei 10x10 centimetri. In altre parole non si può spacciare una effettiva base di dimensioni maggiori ponendo il robot in posizione diversa da quella di combattimento perché in tal caso verrà chiesto di dimostrare l'effettiva operatività del robot in quella particolare posizione.
- 1.9.** Il robot può essere costruito in modo da mutare forma durante l'incontro ed è consentito che possa inoltre aumentare o diminuire le sue dimensioni iniziali senza alcun limite prefissato.
- 1.10.** Il robot non può "volare" o in altro modo isolarsi autonomamente dal Ring. Deve dunque rimanere sempre in contatto con la superficie del Campo di Gara, fatta eccezione per il caso in cui venga sollevato dal robot avversario.
- 1.11.** I robots devono poter interagire tra di loro attraverso il solo contatto fisico.
- 1.12.** Il robot deve essere non offensivo verso gli altri robots e verso gli spettatori e non distruttivo, anche verso le strutture di Gara. Questo implica che il robot non possa fare uso di agenti chimici quali solventi, acidi o polveri né è ammessa la fuoriuscita di colle, oli, fumi o fiamme. Non Sono ammessi altresì proiettili o parti che possano essere lanciate né è ammesso l'uso di scariche elettriche o la generazione di campi elettromagnetici al fine di danneggiare o mettere fuori uso i robots avversari.
- 1.13.** I Giudici di Gara possono decidere la squalifica del robot qualora ritengano che le sue caratteristiche in termini di sicurezza per le cose e le persone siano difformi da quanto prescritto nel presente Regolamento.
- 1.14.** In virtù della natura della competizione è possibile che durante gli incontri un robot possa riportare danni provocati dagli avversari. In questo caso i Giudici di Gara sono tenuti a valutare se l'evento abbia o meno natura fortuita e sia pertanto da ritenere accettabile.

2 Caratteristiche del Campo di Gara

2.1. Il Ring (chiamato anche Dohyo) è un disco piano di materiale tipo legno o derivati la cui superficie è liscia e rigida.

2.2. Il diametro del Ring è di 77 centimetri e la superficie di Gara è dipinta di nero opaco fatta eccezione per la corona circolare più esterna, di larghezza 2.5 centimetri, che delimita la zona considerata "IN". Tale corona è colorata in bianco lucido ed anch'essa fa parte del Campo di Gara ed è pertanto considerata "IN".

2.3. All'interno del Ring sono segnati due marker (chiamato anche Shikiri-sen) di start. Un marker è una fascia di lunghezza 10cm e larghezza 1cm dipinta di un marrone opaco. I due marker sono tra loro paralleli e ciascuno dista dal centro del Ring 10cm.

2.4. Lo spazio al di fuori della piattaforma rialzata del Ring è considerato "OUT".

2.5. Il Ring ha uno spessore minimo di 2 centimetri o superiore, che consente di identificare meglio quando uno dei due robot in gara è "OUT".

2.6. L'area all'esterno del Ring è sgombra da cose, persone, luci o altre potenziali sorgenti di interferenza per un minimo di 100cm.

3 Squadra

3.1. Una squadra è costituita da un capitano, da uno o più meccanici e da un solo robot.

3.2. Una squadra può essere composta anche da un singolo partecipante, in tal caso questa persona ricopre tutti i ruoli.

3.3. Il capitano è colui che gestisce i rapporti tra la squadra e l'organizzazione.

3.4. Il capitano è responsabile dell'operato di ogni componente della squadra.

3.5. Nel caso che qualche componente della squadra sia minorenne il capitano deve avere la qualifica di tutore, anche temporaneo.

3.6. Ogni squadra deve possedere un nome.

4 Verifiche tecniche

4.1. Per ogni robot iscritto viene verificato che rispetti le specifiche di peso e dimensioni di cui ai punti 1.5 e 1.6.

4.2. Per ogni robot iscritto viene verificato che rispetti le specifiche di sicurezza ed inoffensività di cui al punto 1.12.

4.3. Il mancato superamento di questi controlli comporta l'esclusione del team dalla competizione.

5 Prove Libere

5.1. Ogni Team ha diritto ad utilizzare un ring ufficiale per 3 minuti prima dell'inizio delle qualificazioni.

5.2. In questo periodo è permesso fare qualsiasi prova sul robot.

5.3. L'accesso al ring è consentito solo ai componenti del Team in prova in quel momento.

5.4. L'ordine di accesso alle prove libere è regolamentato da un apposito calendario visibile presso la bacheca dell'organizzazione.

6 Test

6.1. Il test consiste nel verificare la capacità del robot a mandare "OUT" una sagoma di prova (chiamata anche "CUBO TEST") posta nel ring in un tempo pari e non oltre ad 1 minuto.

6.2. La sagoma di prova è un cubo di 10cm di lato e del peso di 250g.

6.3. Il robot viene posizionato a ridosso di un Marker.

6.4. La sagoma di prova viene posta sul ring in una posizione non nota a priori ma uguale per tutti i robot.

6.5. Il tempo impiegato per mandare "OUT" il blocco viene cronometrato e costituisce la base per le qualificazioni e per l'ordine nelle gare ad eliminazione diretta.

6.6. Al termine dei test i Giudici di Gara stilano la classifica delle qualificazioni che servirà come base per la composizione dei gironi di qualificazione.

6.7. Nel caso che la competizione preveda un numero chiuso di partecipanti il piazzamento nella classifica dei test varrà come metodo di esclusione dalla competizione.

6.8. l'ordine degli incontri e i metodi di abbinamento sono lasciati all'insindacabile giudizio dei Giudici di Gara, cercando di evitare la combinazione casuale ma con un criterio accettato dai partecipanti.

7 Gironi di eliminazione

7.1. Ogni girone è composto da un minimo di 4 team.

7.2. La composizione dei gironi e il calendario degli incontri sono stilati dai giudici di gara e pubblicati nella bacheca dell'organizzazione.

7.3. Ogni team si confronterà con gli altri team dello stesso girone almeno due volte.

7.4. La classifica finale del girone di qualificazione verrà fatta sommando i punti Yuko conquistati in ogni match disputato.

7.5. Il numero di team che passano il girone di eliminazione è a discrezione dei direttori di gara e concordato durante il Briefing di inizio.

8 Fasi Finali

8.1. Se l'arbitro valuta che non ci sia bisogno le fasi finali possono essere disputate come girone e non ad eliminazione diretta.

8.2. Le fasi finali prevedono degli scontri ad eliminazione diretta.

8.3. Il calendario degli incontri verrà comunicato dai direttori di gara.

8.4. Gli scontri si susseguono fino al decretamento del vincitore.

9 Il Match

9.1. I robots si sfidano in competizioni testa a testa dette Match.

9.2. Un Match consiste in un massimo di tre incontri detti round che si chiamano in ordine:

- Primo Match
- Secondo Match
- Bella, o Match decisivo

9.3. La durata di ogni Round è di 3 minuti.

9.4. Il primo dei robots che vince due Round ha vinto il Match.

9.5. Il Match termina anche nel caso di squalifica di uno dei due robot su decisione dei Giudici di Gara (es. punto 13.4) o per doppia ammonizione o comunque nel caso in cui uno dei robot non sia più in grado di competere.

10 Preparazione dell'incontro

10.1. I due Teams che si dovranno fronteggiare devono presentarsi, al bordo del campo di gara, all'orario stabilito dal programma ufficiale.

10.2. I Teams possono manifestare la loro impossibilità a gareggiare nel Match successivo (per problemi tecnici organizzativi) ed in tal caso i Giudici di Gara annunceranno altri due Teams o disporranno una breve pausa.

10.3. Nel caso che i Teams non abbiano segnalato alcun problema sono tenuti a presentare sul Ring le loro unità al momento dell'inizio del Match per il quale sono stati chiamati.

10.4. La mancata ottemperanza della 16.3 causa la perdita del Match.

11 Posizionamento

11.1. All'inizio di ogni Round i robots devono essere posti i sul Ring poggiando su quella stessa base che soddisfa le specifiche di dimensioni di cui al punto 1.6.

11.2. Il robot che tra i due contendenti occupa il miglior posto in classifica viene posizionato per primo.

11.3. Il robot può essere posizionato in un punto qualsiasi della metà di campo individuata dal Marker.

11.4. Il robot può essere posizionato con un orientamento qualsiasi.

11.5. Il secondo robot ad essere messo sul Ring deve occupare l'altra metà del Campo di Gara.

11.6. Il robot che perde il Round verrà posizionato per secondo al Round successivo dello stesso Match.

11.7. Una volta posizionato il primo robot per la partenza non sarà più possibile spostarlo.

12 Inizio di un Round

12.1. Al "VIA" dei Giudici di Gara i robots devono essere avviati con la semplice pressione di un bottone o comunque senza modificare la posizione di partenza scelta.

12.2. Dal momento dell'avvio del robot deve trascorrere un tempo minimo di 5 secondi prima che questo effettui qualsiasi movimento. Durante questo tempo color che hanno avviato i robots devono allontanarsi dal Ring per ripristinare le condizioni di Gara di cui al punto 2.5.

12.3. Durante i 5 secondi di stand-by i robot possono comunque emettere luci o suoni

13 Partenza non riuscita

13.1. Se durante lo stand-by uno dei participant i si accorge che la sua unità non è operativa può richiedere che venga sospeso il countdown dei 5 secondi. Se la funzionalità dell'unità può essere ripristinata entro breve il Match riprende regolarmente con un reset di entrambi i Robot ed un nuovo conteggio.

13.2. La richiesta di sospensione del countdown costa un'ammonizione al Team richiedente.

13.3. Una seconda ammonizione di qualsiasi tipo durante lo stesso Match costa al Team la perdita dell'incontro.

13.4. Un team che vede il proprio robot in difficoltà può chiedere l'interruzione dell'incontro in qualsiasi momento, anche dopo la fine del periodo di stand-by, ma questo regala al Team avversario un punto Yuko.

14 Falsa Partenza

14.1. Se un robot comincia a muoversi prima dello scadere del countdown commette una falsa partenza.

14.2. La prima falsa partenza di ciascun robot è punita con un'ammonizione per il robot in questione. Il Match riprende con un reset di entrambi i robot ed un nuovo conteggio.

15 Punti Yuko (Effettivi)

15.1. Un robot guadagna un punto Yuko quando getta fuori dal ring l'avversario con una mossa volontaria.

15.2. Quando il robot avversario, o una sua parte, esce dal ring di sua iniziativa.

15.3. Quando il robot avversario è squalificato o ha più di una violazione o ammonizione.

15.4. Quando sono stati assegnati due punti Yusei.

16 Punti Yusei (Vantaggio)

16.1. Quando il robot avversario è bloccato sulla linea di bordo e non ne riesce ad uscire.

16.2. Quando l'avversario subisce un richiamo da parte dell'arbitro.

VIOLAZIONI E PENALITÀ

17 Ammonizione

17.1 Un contendente che commette una delle seguenti azioni riceve un'ammonizione.

- **17.1a)** L'operatore o una sua parte entrano nell'esterno del ring prima che l'arbitro abbia chiamato la fine del round.
- **17.1b)** L'operatore impiega più di 30 secondi per la preparazione della ripresa del match.
- **17.1c)** Un robot commette una partenza anticipata.
- **17.1d)** Qualsiasi altra azione che può essere giudicata sconveniente.
- **17.1e)** Quando un contendente riceve un'ammonizione fa guadagnare un punto Yusei al suo avversario.

18 Violazioni

18.1. Tutte le seguenti azioni vengono definite come violazioni e l'avversario dell'offendente, o entrambi i robot, guadagnano un punto Yuko.

18.2. Il robot perde un suo pezzo di almeno 10 grammi.

18.3. Il robot smette di muoversi per un tempo prolungato.

18.4. Entrambi i robot si muovono ma non entrano in contatto.

18.5. I robot emettono fumo.

19 Perdita per Violazioni

19.1. Un contendente che compie le seguenti azioni perderà il match per violazione:

- **19.1a)** Il contendente non è presente sul ring assegnato quando viene chiamato l'inizio del Match.
- **19.2b)** Il contendente rovina l'incontro, come se intenzionalmente danneggiasse il ring.

20 Squalifica

20.1. Un contendente che commette una delle seguenti azioni sarà squalificato e verrà obbligato ad abbandonare la gara.

20.2. Il robot del contendente non rispetta le specifiche tecniche contenute nell'articolo 1.5 e 1.6.

20.3. Il contendente ha costruito il robot con dei dispositivi vietati dall'articolo 1.12.

20.4. Il contendente dimostra un comportamento non sportivo, per esempio usa un linguaggio violento nei riguardi dell'arbitro e dell'avversario.

20.5. Il contendente arreca intenzionalmente danni all'avversario.

20.6. Se il robot è stato programmato con azioni preordinate in modo da assicurarsi facilmente la vittoria il robot verrà squalificato e verrà assegnata la vittoria all'altro concorrente

21 Fermare l'incontro

21.1. In qualsiasi momento i Teams le cui unità stanno gareggiando possono richiedere l'interruzione dell'incontro.

21.2. Se tale sospensione è richiesta dopo il termine del countdown dei 5 secondi il Team richiedente perde il Round facendo assegnare un punto Yuko all'avversario.

21.3. A discrezione dei Giudici di Gara l'incontro può essere interrotto ed eventualmente rigiocato per uno qualsiasi dei seguenti motivi.

- I tre minuti di durata del Round sono scaduti
- Nessun progresso è stato fatto in un certo periodo di tempo
- I robots sul Ring non riesco ad entrare in contatto tra loro
- I robots sul Ring sono entrambi in deadlock

21.4. A discrezione dei Giudici di Gara l'incontro può essere interrotto e può essere scelto un vincitore se uno dei due robot contravviene alle specifiche di questo Regolamento oppure se permane una situazione di parità pur avendo già giocato quel Round.

22 Fine del Round

22.1. Alla fine di ogni Round i Teams devono recuperare il loro robot e prepararlo velocemente per il Round seguente.

REGOLAMENTO MINISUMO PER IL PROGRAMMA DELLA GARA E GLI AMMINISTRATORI DELL'INCONTRO

1 Programma della competizione

1.1. Il programma della competizione riporta dettagliatamente l'ordine cronologico delle seguenti fasi della competizione:

- Iscrizione
- Verifiche tecniche
- Briefing
- Prove Libere
- Test
- Esecuzione dei gironi di qualificazione
- Esecuzione delle finali
- Premiazione

1.2. Il programma viene consegnato ai partecipanti al momento dell'iscrizione e reso pubblico su internet e/o nelle locandine, almeno una settimana prima della data dell'incontro.

1.3. Una copia del programma è sempre visibile presso il box dell'organizzazione e ne rappresenta la copia ufficiale.

1.4. È facoltà dell'organizzazione, ad fronte del verificarsi di eventi inattesi, variare gli orari riportati nel programma dandone comunicazione e riportando le variazioni nel programma ufficiale della competizione.

1.5. Il mancato rispetto, da parte dei partecipanti, dell'orario riportato nel programma comporta l'applicazione di una sanzione decisa dall'organizzazione e comunicata prima che le competizioni abbiano inizio.

1.6. A seconda dell'organizzazione il programma può essere diviso in più giornate, ma deve essere comunque segnalato per tempo in modo tale che i partecipanti alla competizione si possano organizzare.

2 Iscrizioni alla Competizione

2.1. La partecipazione alla competizione richiede una registrazione presso lo Staff organizzativo, o sul sito internet in cui viene segnalato l'evento.

2.2. Qualora la partecipazione alla Competizione richieda una quota di partecipazione questa sarà pubblicamente comunicata almeno 15 giorni prima della competizione specificando la quota.

2.3. È possibile, e caldamente consigliato, effettuare delle pre-iscrizioni nei tempi e modalità comunicate dagli organizzatori.

2.4. È responsabilità del capitano della squadra effettuare le operazioni di iscrizione comunicando i seguenti dati:

- Nominativo della squadra
- Nome del capitano
- Nomi di eventuali meccanici
- Nome del robot
- Eventuali note tecniche

2.5. Le operazioni di registrazione devono avvenire in maniera ordinata e nel più breve tempo possibile.

2.6. Le iscrizioni termineranno in accordo con l'orario previsto dal programma ufficiale.

2.7. In caso si preveda un numero chiuso di iscrizioni si terrà conto dell'ordine temporale di iscrizione e delle eventuali esclusioni alle prime verifiche tecniche.

3 Briefing

3.1. Il briefing è un'incontro tra l'organizzazione, gli arbitri e i capitani dei team per discutere le modalità di svolgimento della competizione.

3.2. È responsabilità del capitano riportare le comunicazioni ai componenti dei team.

3.3. La partecipazione al briefing è obbligatoria.

3.4. Il briefing non può superare i 5 minuti.