

## Regeln für das Projekt Roboterfußball WS 04/05

### **Beschlüsse:**

- 1) Allgemeine Grundlage sind die RoboCupJunior 2004 SOCCER rules (link über [www.robocup.org](http://www.robocup.org))
- 2) Es wird „1 gegen 1“ gespielt. Es gibt 2 Halbzeiten mit je 90 Sekunden. Die Pause zwischen den Halbzeiten beträgt maximal eine Minute.
- 3) Jedes Team hat vor dem Spiel, sowie in der Halbzeit, max. eine Minute Zeit, den Roboter zu initialisieren. Dabei gibt der Schiedsrichter an, welcher Roboter auf welches Tor schießt. Bei Spielstart wird jeder Roboter von einem Teammitglied gestartet. Das Startsignal kommt vom Schiedsrichter.
- 4) Beim Start und nach jedem Tor wird der Ball durch den Schiedsrichter in die Mitte des Feldes gelegt, die Roboter durch je ein Teammitglied direkt vor das eigene Tor gestellt.
- 5) Während des Spieles darf nur der Schiedsrichter über die Spielfeldumrandung greifen, Ausnahme sind die Initialisierung, das Starten des Roboters am Anfang jeder Halbzeit und der Neustart nach einem Tor. Greift ein Teammitglied trotzdem ein, hat die gegnerische Partei das Spiel automatisch gewonnen.
- 6) Die Größe der Roboter ist auf DIN A4 beschränkt, dieses gilt auch für die beweglichen Teile.
- 7) Über jedem Tor befindet sich ein IR-Beacon (100 Hz bzw. 125 Hz unterschiedlich für die beiden Tore). Die IR-Beacon sind jeweils 25 cm über dem Tor angebracht.
- 8) Bei einem Foul, Verhaken der beiden Roboter oder ähnlichem setzt der Schiedsrichter einen oder beide Roboter auf den nächsten freien neutralen Punkt, ausgerichtet zum gegnerischen Tor.
- 9) Bei aktueller Langeweile darf der Schiedsrichter nach freiem Ermessen den Ball, einen oder beide Roboter auf den nächstgelegenen neutralen Punkt setzen.
- 10) Ist ein Roboter nicht mehr funktionsfähig, bleibt er auf dem Spielfeld stehen, bis die aktuelle Halbzeit vorüber ist.
- 11) Zur kontrollierten Ballführung sind zwei Mechanismen erlaubt:
  - a) An der Front dürfen zwei Kabelbinder angebracht sein, um den Ball besser kontrollieren zu können
  - b) Es darf an der Front ein Ballkäfig installiert werden, den der Roboter senken darf (und somit den Ball am Roboter sichert). Wird der Ballkäfig vom Ball entfernt, muss sich zunächst der Roboter vom Ball entfernen, um somit dem gegnerischen Roboter die Möglichkeit zu geben, den Ball unter Kontrolle zu bringen, bevor auf das Tor geschossen wird. Wird der Ball zu lange kontrolliert, wird der Roboter ohne Ball vom Schiedsrichter auf einen neutralen Punkt gesetzt. Der Ball bleibt am Platz liegen.
- 12) Sobald der Roboter den Ball im Ballkäfig hat, kann dieser sich mit dem Ball maximal für 3 Sekunden frei bewegen. Nach Ablauf der drei Sekunden, muss dieser sich vom Ball eine Handbreit entfernen und eine Sekunde stehend warten, bevor zum Schuss angesetzt wird. Dabei ist zu beachten, dass das äußerste Teil vom Roboter eine Handbreit vom Ball entfernt sein muss.
- 13) Drohnen sind nicht erlaubt.