



Regulamento específico para a prova do I Encontro do Clube de Robótica da ESTG

Este documento apresenta aspectos regulamentares específicos (*bylaws*) relativos à prova do I Encontro do Clube de Robótica da ESTG, que adaptam e complementam as regras internacionais da prova de Busca e Salvamento Júnior, versão A, escalão Secundário para o caso concreto do I Encontro do Clube de Robótica da ESTG.

1. Constituição das equipas:
 - a. Cada equipa será constituída por um máximo de 4 elementos;
 - b. A equipa deverá ser constituída maioritariamente por alunos do IPL;
 - c. Em cada equipa deverá existir pelo menos um elemento que esteja matriculado no IPL pela primeira vez;
 - d. A equipa poderá também inscrever alunos matriculados no Ensino Secundário caso mantenha o cumprimento dos requisitos referidos nas alíneas anteriores.
2. O número de inscrições está limitado a um máximo de 25 equipas.
3. A prova a realizar será baseada na prova de BSJ A, escalão Secundário, ou seja, será adoptado, exclusivamente, o ponto 1.6.4 do [Regulamento Internacional de BSJ A](#) de 2010 em detrimento do ponto 1.6.3.
4. Adaptando o ponto 1.7.2 do [Regulamento Internacional de BSJ A](#) de 2010, a vítima utilizada será uma lata de refrigerante de 330ml (com dimensões aproximadas de 115mm de altura, 65mm de diâmetro e com peso aproximado de 150g), envolta em fita de alumínio. Esta vítima será designada de Vítima A.
5. Será utilizada uma vítima adicional (Vítima B) respeitando a secção 1.6 do [Regulamento Internacional de BSJ B](#) de 2010. Esta vítima será colocada na *red zone*.

6. O ponto 3.5.8 do [Regulamento Internacional de BSJ A](#) de 2010 será também adaptado para esta prova em concreto. Os 50 pontos correspondentes a um salvamento com sucesso passarão a ser 100, repartidos da seguinte forma:
- a. A detecção da localização da Vítima A valerá 20 pontos. Para indicar a detecção da vítima, o robô deverá parar junto à vítima e fazer piscar um sinal luminoso durante pelo menos 2 segundos;
 - b. A detecção da localização da Vítima B valerá 20 pontos. Para indicar a detecção da vítima, o robô deverá parar junto à vítima e fazer piscar um sinal luminoso durante pelo menos 2 segundos;
 - c. A detecção da localização da plataforma de evacuação, a realizar após a detecção de pelo menos uma das vítimas, valerá 20 pontos. Para indicar a detecção da plataforma de evacuação, o robô deverá parar e acender continuamente um sinal luminoso durante pelo menos 2 segundos;
 - d. A colocação da Vítima A na plataforma de evacuação valerá 40 pontos.
7. Haverá uma entrevista com a equipa que valerá até 100 pontos da classificação. Esta entrevista tem por objectivo avaliar o trabalho de hardware e software desenvolvido pelo grupo.