Roboter Checkliste

Teamnummer: _____ HS/MS: _____

Teamwissen und Verhalten

	Initialen
☐ Teams bestätigen, dass sie den Roboter selbst designt, gebaut und programmiert haben.	
☐ Das Team hat die Regeln und das Q&A gelesen und verstanden, insbesondere die Regeln G1-G4, R1-R4, R26, T1, & T3.	
☐ Das Team und der Coach haben den Verhaltenskodex und die student centerd policy gelesen und verstanden.	
☐ Der Coach und begleitende Erwachsene Personen wissen, wie sie sich verhalten sollen	
☐ Der Coach und die anderen Begleiter eines Teams haben verstanden, dass sich immer eine Aufsichtsperson beim Event aufhalten muss. (S2)	

Anforderungen an die Größe

☐ Der Roboter passt beim Start in 18"x18"x18" / 457.2mm x 457.2mm x 457.2mm mit den Kennzeichen in allen Startkonfigurationen.	<R5>
☐ Der Roboter wird nicht größer als 22”x22”x22”/ 558,8mm x 558,8 mm x 558,8mm	<SG2> <SG3>

Generelles

☐ Teams starten mit nur einem Roboter.Es gibt keinen fertigen Ersatzroboter. Vorbauten des Subsystem 3 (Manipulatoren) sind erlaubt.	<R1>
☐ Der Roboter hat 2 Rote oder blaue Kennzeichen auf gegenüberliegenden Seiten (nicht beide Farben Gleichzeitig) mit der Teamnummer in weißer Schriftfarbe	<R6>
☐ Der Roboter hat keine Teile, die Vorsätzlich abgeworfen werden können, oder unnötig leicht zu verhäderungen führen, oder das Spielfeld und andere Roboter beschädigen können	<GG8> <GG9> <R19>

Elektronik

☐ Der Roboter hat nur ein VEX V5 Brain und keine anderen Mikrocontroller	<R8>
☐ Der Powerknopf des Brains ist erreichbar ohne den Roboter anzuheben/ zu bewegen	<R9>
☐ Das Brain nutzt die neuste Firmware unter https://link.vex.com/firmware. Das Brain wird heisst wie die Teamnummer+ Buchstabe, wenn Smart field control verwendet wird.	<R10>
☐ Die zusammengerechnete Leistung der Motoren übersteigt nicht 88W. Anzahl von 11W _____ × 11 = _____ Anzahl von 5.5W _____ × 5.5 = _____ Insgesammte Leistung = _____	<R12>
☐ Der Roboter benutzt eine (1) V5 Robot Battery und keine andere Stromquellen.	<R13>
☐ Der Roboter Kommuniziert kabellos nur über VEXnet und besitzt mindestens ein VEX Radio	<R14>
☐ Der Roboter wird mit maximal (2) V5 Controllers gesteuert.	<R16>
☐ Keine elektronischen VEX Teile wurden modifiziert	<R28>

Detaillierte Inspektion der Teile

☐ Es wurden keine Teile von V5 Beta, VEXplorer, VEXpro, VEX-RCR, VEX IQ, VEX Cortex, oder VEX Robotics by Hexbug verwendet. Das schliesst das EXP Brain, EXP Controller, Smart Field Controller, EXP battery, und VEX 2-Kabel Motoren ein.	**<R19e-g>**
☐Der Roboter nutzt nur VEX Teile, die für Roboter bestimmt sind, keine Verpackungen o.Ä.	**<R19j>**
☐ Es wurden keine 3D gedruckten Komponenten oder Dekorationen verwendet.	**<R19k>**
☐ Der Roboter benutzt keine Fluide, die auf das Spielfeld/ Spielobjekte oder andere Roboter x übertragen werden können. Keine Aerosolscmiermittel!	**<R20b-c>**
☐ Heißkleber wurde wenn nur für Kabel verwendet	**<R20d>**
☐ Seile/Fäden sind dünner als ¼" (6.35mm).	**<R20e>**
☐ Kabelbinder und andere Kabelsortierteile wurden nur für Kabel verwendet.	**<R20f>**
☐ Gummibänder und Kabelbinder entsprechen den Offiziellen Teilen von VEX	**<R20g&i>**
☐ Selbst erstellte Kabel haben den offizielen V5 Cable Stock verwendet.	**<R21>**
☐ Tape wird nur für Kabelverbindungsstellen, zum beschriften, auf der Rückseite von Kennzeichen pneumatischen Beschlägen, Pinken, oder Dekorationen verwendet.	**<R22>**
☐ Nicht-VEX Schrauben Muttern Scheiben und Hülsen entsprechen den VEX standard Größen. Schulterschrauben sind nicht länger als 25mm.	**<R23>**
☐ Alle Verbindungsstellen ensprechen VEX Standards (kein Schweißen, Kleben, usw.).	**<R27e>**
☐ Wenn Loctite o.Ä. verwendet wurde, dann nur zum Sichern von Hardware Komponenten.	**<R27f>**
☐ Alle nicht-elektrionischen/pneumatischen Teile sind OFFIZIELLE VEX V5 Teile wie sie auf VEXrobotics.com zu finden sind, oder nicht funktionale Teile.	**<R17-18> <R20> <R24>**

Pneumatik und Zurechtgeschnittene Plastikteile

☐ Alle Pneumatischen Teile entsprechen dem Original-Zustand und wurden nicht verändert.	**<R26> <R28>**
☐ Der Roboter nutzt max. 2 Tanks mit einem Maximum von 100 psi pro Tank Die Luft wird nur für pneumatische Teile und nicht gegen andere Roboter verwendet.	**<R26>**
☐ Der Roboter nutzt nicht mehr als 12 Zuschnitte aus nicht Splitterndem Plastik, und kein Einzelstück ist größer als 4" x 8" (101.6mm x 203.2mm).	**<R25>**
☐ Kein Zuschnitt ist dicker als 1/16" / 0.070" (1.778mm).	**<R25>**

Sensoren

	J/N
☐ Benutzt der Roboter Sensoren, die von der Beleuchtung/ Qualität des Spielfeldes abhängen? (Also Farbsensoren, GPS,....)	

Inspektion Bestanden **Unterschrift Inspekteur:** _____

(Umkreisen wenn Bestanden)

Ein Teammitglied bestätigt die Ergebnisse der Inspektion, sowie die Einhaltung der Regeln. Der Mentor bestätigt die Regeln und das er, oder andere, beim erstellen des Roboters nicht, oder kaum Nennenswert geholfen hat.

Unterschrift Teammitglied: _____ **Unterschrift Coach:** _____