

Q1 : Suite FAQ n°2 réponse 3.2, quelle extrémité du robot doit s'arrêter à l'extrémité de la ligne ?

R1 : *l'avant du véhicule (par opposition à l'arrière) en considérant le sens de déplacement du véhicule.*

Q2 : Quelle est la tolérance de distance entre la ligne et le robot pour vérifier que le robot suit bien la ligne ?

R2-1 : Solution à 4 roues ou 2 chenilles. *Le suivi de ligne est considéré comme assuré lorsque les appuis au sol du véhicule, côté droit et côté gauche, sont situés de part et d'autre de la ligne, éventuellement en mordant sur celle-ci. Dès que les appuis au sol, côté droit et côté gauche, sont d'un même côté de la ligne, le suivi est considéré comme non assuré.*

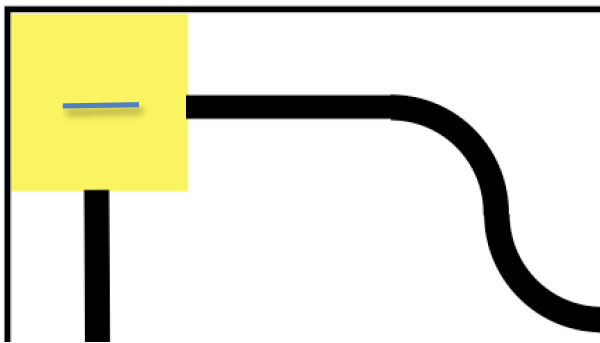
R2-2 : Solution à 3 roues. *Le suivi de ligne est considéré comme assuré lorsque les appuis au sol du véhicule, côté droit et côté gauche, sont situés de part et d'autre de la ligne, le 3ème appui étant situé sur la ligne ou à droite ou à gauche de la ligne. Dès que les 3 appuis au sol sont d'un même côté de la ligne, le suivi est considéré comme non assuré.*

Q3 : Nous avons une question concernant la pose du déchet sur le circuit, est-ce nous qui le déposons à notre guise, ou est-il déjà en place ?

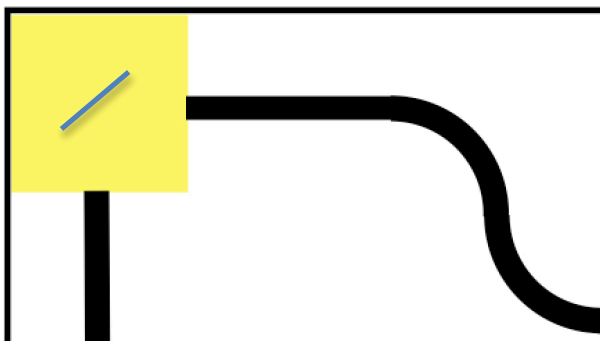
R3-1 : *la mise en place du conteneur de déchet est assurée par l'organisation RobAFIS (juge de plateau). Nous souhaiterions en effet savoir si l'orientation de l'anse est aléatoire ou si nous pouvons la positionner face au robot pour le soulever par cette même anse.*

R3-2 : *le conteneur de déchet est placé au centre de la zone de transfert. L'orientation de l'anneau de levage est identique pour l'ensemble des transferts réalisés par chacune des équipes lors d'une même mission. Pour chacune des missions, l'orientation de l'anneau est définie comme indiquée ci-dessous.*

Mission 1



Mission 2



Mission 3

