

**Skills/Compétences Canada – Robotique mobile
Toronto 2025**

Document de questions et réponses des concurrents et des concurrentes

Septembre

Sept. – Q. 1

Q. : D'après la description du projet, les couloirs mesurent 22 po de largeur. Selon l'annexe A, leur largeur est de 21 1/4 po. Quelle est la dimension exacte?

R. : La dimension indiquée dans l'annexe A doit être considérée comme celle exacte.

Sept. – Q. 2

Q. : Dans l'annexe A, le schéma de la Disposition des lignes autonomes comporte une discontinuité dans le ruban noir. Existe-t-il une connexion à l'intersection?

R. : Oui. Il y aura une connexion à l'intersection.

Sept. – Q. 3

Q. : Quelle sera la configuration des verrous cylindriques au début de la partie?

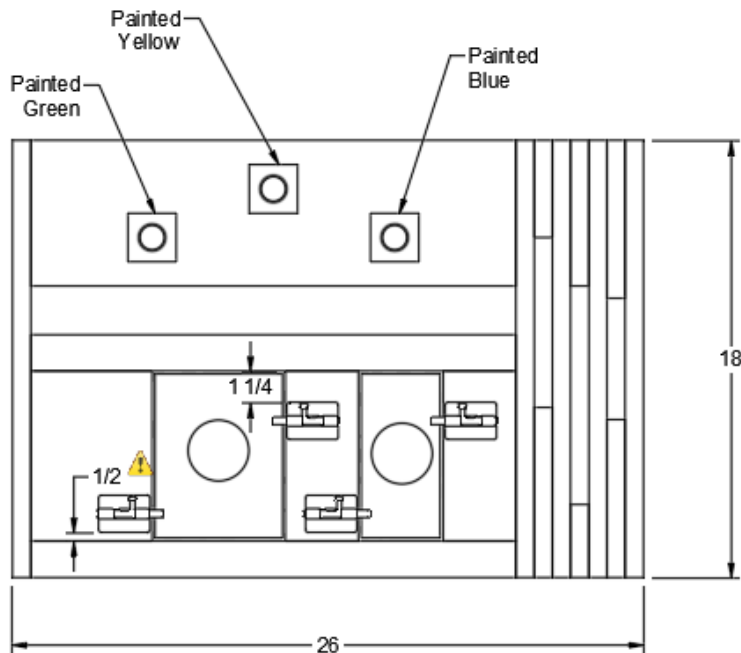
R. : Au début de la partie, les verrous cylindriques seront fermés sur la paroi frontale des transformateurs et la poignée sera en position baissée ou horizontale afin que le pêne puisse être déplacé (en glissant) sans avoir à être tourné.



Sept. – Q. 4

Q. : Quelle est la hauteur des verrous cylindriques?

R. :



Painted green	Peint en vert
Painted yellow	Peint en jaune
Painted blue	Peint en bleu

Sept. – Q. 5

Q. : Quelles sont les dimensions des pièces et de la zone colorée sur les cartes de circuit imprimé?

R. : Conformément à l'annexe A, les « cartes de circuit imprimé » mesurent 4 x 8, 6 x 8 et 8 x 8. Leur partie frontale sera peinte en couleur sur une longueur de 3,5 po.

Sept. – Q. 6

Q. : Si le robot autonome renverse quelque chose après que l'interrupteur ait été actionné, l'équipe perdra-t-elle des points?

R. : Selon la section 6.1.3, « Les équipes peuvent mettre fin à leur partie avant la fin du temps imparti de 4 minutes en actionnant l'interrupteur du disjoncteur de l'UCA ».

Cela signifie que le nombre de points pour l'équipe sera basé sur l'emplacement des éléments à ce moment-là. La situation des éléments au moment où l'interrupteur est actionné indiquera le nombre de points.

Seule exception à cette règle : si un élément tombe et continue de bouger lorsque l'interrupteur est actionné, les points seront attribués lorsque l'élément aura atteint sa position finale.

Sept. – Q. 7

Q. : Un robot se sépare en deux parties tout en restant connecté par un fil : Est-ce une situation acceptable?

R. : Toutes les parties du robot doivent former une connexion matérielle continue pour que le robot soit considéré comme un robot.

Sept. – Q. 8

Q. : L'équipe n'est pas autorisée à laisser tomber des pièces de son robot. A-t-elle le droit de transférer des pièces d'un robot à un autre? Par exemple, une « remorque », qui est attachée à un robot au début de la partie, peut-elle être attachée à un autre robot en cours de partie?

R. : D'après la question Sept. – Q. 7, cette situation consisterait à « laisser tomber une pièce du robot », ce qui est interdit selon la section 3.2.6.

Tout transfert d'objet est interdit.

Sept. – Q. 9

Q. : Les capteurs de distance utilisant des lasers de classe 1 sont-ils autorisés?

R. : Les lasers sont interdits. Cependant, les capteurs de distance commerciaux non modifiés qui utilisent des lasers de classe 1 sont autorisés à des fins de détection uniquement.

Remarque : Les équipes doivent fournir des documents prouvant que le laser intégré dans l'appareil est de classe 1. Pour obtenir plus de renseignements sur un produit en particulier, veuillez communiquer avec votre représentant régional du CTN.

Sept. – Q. 10

Q. : Les frites de piscine destinées au robot autonome peuvent-elles toutes être d'une seule couleur pour s'assurer que les capteurs fonctionnent?

R. : Selon la section 5.1.1.3.1, « Les frites de piscine peuvent être de différentes couleurs ». Les équipes doivent être en mesure de s'adapter et d'apporter des ajustements si nécessaire.