

一. 參賽資格：

參賽資格為國小組，經大會查證，若不符合競賽資格，大會有權追回獎項，以及對該隊伍進行法律處置。

二. 賽制方式

1. 必須使用循跡自走進行比賽，比賽以競速方式進行。
2. 循跡定義:車體主體正投影需涵蓋賽道指引線(白線)，虛線路段以及捷徑路段除外。
3. 行進方向須與指引線(白線)相同。
4. 未依照循跡定義進行競賽，判定失格。
5. 出場順序由抽籤決定。
6. 每支參賽隊伍在比賽中有兩次在賽道取得成績的機會，依裁判當天公布為準(依照現場報到 狀況可能增加次數及開放更改程式之機會)，比賽成績取最佳成績計算。
7. 參賽隊伍完賽時間為第一優先排名成績，如完賽(從起點順利行駛至終點)隊伍數不足得獎隊伍數，則由行走距離之最遠隊伍遞補；若所有參賽隊伍均未完賽，則依照隊伍行走距離成績排名，若距離相近之隊伍則由裁判宣布再次競賽(再次競賽規則與正式競賽相同)。

三. 參賽機種規範:

1. 參賽機種必須由『CAGEBOT科技寶工程積木』相關零件組成。
(包含主控版、驅動馬達、塑膠積木、金屬連接件) **請參照圖一**
依照CAGEBOT官網上之市售零件為準，**不得使用額外擴增零件。**
https://www.cagebot.com/website/product_list
2. 參賽機種需為輪型車，傳動軸最多兩輪，輔助輪不限。
3. 組裝使用的主結構材質必須為科技寶塑膠積木，
4. 組裝後之車體(靜止狀態)前後總長度(含車輪)應小於20cm；左右總寬度(含車輪)應小於16cm；總高度應小於15cm。
5. 參賽設備必須以自行背負電池方式獲得能源。

圖一

-  方條(黃) 110mm
Bar 110mm - Yellow

-  方條(黃) 70mm
Bar 70mm - Yellow

-  方條(紅) 50mm
Bar 50mm - Red

-  方條(紅) 30mm
Bar 30mm - Red

-  方條(綠) 30mm
Bar 30mm - Green

-  輪框(紅) 70mm
Rim 70mm - Red

-  輪胎皮(黑) 70mm
Tire - 70mm

-  主軸固定爪 6mm
Wheel hub 6mm - Black

-  固定爪扣環
Wheel buckle

-  牛眼輪
Ball Wheel

-  3臂角連接件(全金屬或塑膠)
Three-armed connector

-  馬達外殼
Motor housing

-  皿頭內六角螺絲 M3x6
Countersunk screw M3x6

-  皿頭內六角螺絲 M3x10
Countersunk screw M3x10

-  皿頭內六角螺絲 M3x16
Countersunk screw M3x16

-  沉頭內六角螺絲 M3x10
Cylinder screw M3x10

-  沉頭內六角螺絲 M3x25
Cylinder screw M3x25

-  螺母
Rivet nut

-  六角隔離柱 M3x8
Male-Female hex spacer

-  圓頭十字螺釘 M2x8
Pan Headed phillips screw

-  鋼珠輪
Ball bearing caster wheel

-  輪系升級套件
Wheel System Upgrade Kit

-  TR馬達-單出軸
TR Micro geared motor- Single shaft

-  控制板
Cageboard

-  控制板外殼(上下殼)
Cageboard cases (Top & bottom)

-  二入18650電池盒 (1)
2 slot 18650 battery holder

-  藍芽模組HC-06
HC-06 Bluetooth module

-  超音波測距模組
Ultrasonic sensor module

-  三點/五點循跡感測模組
Infrared tracking sensor module

-  4P杜邦轉RJ11排線
4pin dupont to RJ11 cable

-  5P-1P*5杜邦雙母頭線
5pin-1pin*5 F to F dupont cable

-  二入18650電池盒 (2)
2 slot 18650 battery holder

TIRT

2026 AI TAOYUAN

四. 賽制規則:

1. 出賽規範:

- A. 所有選手均需完成檢錄報到程序，以抽籤形式決定比賽順序，依照抽籤順序於場邊等待，車體檢錄後與競賽期間均需放置大會統一規範區域，不可於中途取回或做任何形式之調整。
- B. 競賽車輛需以硬體開關啟動，不可透過外部連線啟動以免有修改競賽車輛程式嫌疑。
- C. 比賽順序，依照相關裁判工作人員指示，參賽隊伍依順序進入場地比賽。同一時刻，一個場地上只有一支隊伍進行比賽。
- D. 在裁判員點名後，每隊指定一名隊員只可持賽車進入比賽場地。裁判宣佈比賽開始，選手將自駕車放置在起跑區內，即自駕車的任何一部分都不能超過計時起始線。
- E. 比賽車放置於起跑區內，選手有一分鐘時間調整硬體及更換電池。
- F. 比賽車體需依規定賽道路線跑至終點，途中需要完成各式關卡任務，由計時起始線感測器進行自動計時，關卡任務則由裁判判定是否過關，由裁判確認成績登入經選手簽名確認後，選手可將車輛取回放置規範區，並等待結果公布。
- G. 競賽場地之關卡，賽前由主裁判決議並放置，若有開放賽前練習則不公開擺放競賽關卡。**
- H. 如發生規章無法解釋之爭議，相關結果將由裁判團決議，不得異議。

2. 失格判定:

比賽過程中如果出現有如下一種情況，判為失去資格，如裁判判定比賽失格，則不計完賽成績。

- A. 比賽檢錄完成後至完賽前未經裁判允許，選手接觸競賽車體或利用通訊軟體修改機器人程式。
- B. 干擾競賽中車體的行為，或比賽過程中有其他違反規定行為。
- C. 在競賽過程中，隊員或該隊指導老師等相關人員，經競賽裁判判定嚴重影響其他隊伍參賽者。
- D. 破壞競賽場地或造成汙損，情節嚴重者。

五. 賽道說明

賽道設計以平面路段和上下坡路段組成，循跡地圖則由起終點標示、直線、斷線、彎道/連續彎道(R角、直角、銳角)、關卡記號標示等組成，參賽選手須依照賽道設計循線自走，並經過重重關卡，抵達終點。


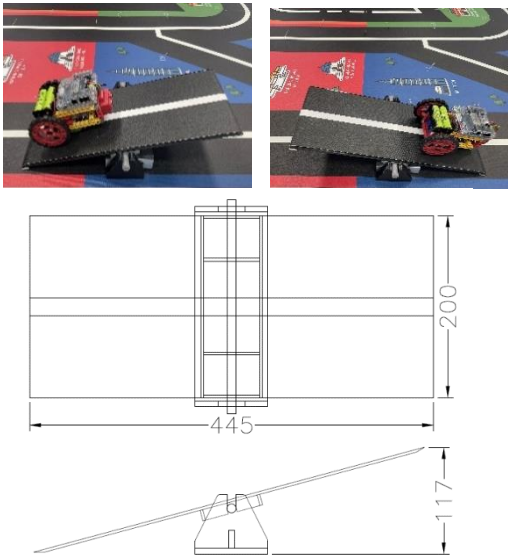
1. 競賽場地:



2. 考驗關卡:



關卡編號與名稱	關卡說明	圖示
起點與終點	<p>車體經過起始線時，計時器開始計時，車體通過終點線時，計時器停止計時，並且車體必須循跡感測自行停止。</p>	
銳角、直角、鈍角轉彎	<p>考驗車體轉彎應對能力。 (小於、等於或大於90度之彎角)</p>	
十字路口判斷	<p>行徑十字路線時，依照指示方向持續直線行駛，不得轉彎。</p>	
天橋機構	<p>斜度為30度以下天橋，考驗車體上下坡時穩定性。</p>	

關卡編號與名稱	關卡說明	圖示
黑白線轉換	考驗黑白線轉換車體應對能力。	
蹺蹺板機構	斜度為30度以下之一固定點蹺蹺板機構，當車子爬到一定高度後，機構會瞬間往下變成下坡	

六. 成績計算與失敗判定

1. 成績計算

由計時起始線至終點跑一圈，並計算時間成績，180秒內無法完賽一圈則由距離成績計算(未完賽的成績由當下裁判紀錄的成績為主，不得賽後上訴)。

A. 時間成績計算:

- 1) 180秒內於賽道上由計時起始線至終點成功跑完一圈。
- 2) 以計時器上所呈現之秒數為成績依據紀錄。
- 3) 如發生規章無法解釋之爭議，相關結果將由裁判團決議，不得異議。

B. 距離成績計算:

- 1) 距離成績計算方法:依裁判團判斷，無法到達終點之自駕車，依照隊伍編號，將記錄最終自駕車停止位置之主動輪軸中心點；如發生出軌、**十字路口未直行、到達終點未停駛於終點**之情況，將紀錄出軌當下位置主動輪軸之中心點。
- 2) 出軌之定義:由裁判以各視角判斷，自駕車任一驅動輪離開黑色賽道，碰觸到彩色地圖區域，判定出軌。
- 3) 自駕車在離開出發區之後，於賽道行駛中途失去動力停止不動達10秒，則由距離成績計算。
- 3) 於180秒內沒有跑至終點者，依照距離成績計算。
- 4) 衝撞設置之障礙物，則由距離成績計算。
- 5) 如發生規章無法解釋之爭議，相關結果將由裁判決議，不得異議。

2. 失敗判定

比賽過程中出現下面的情況，算作該輪機會失敗，被判定失敗，該輪機會結束(失敗的成績由當下裁判紀錄的成績為主，不得賽後上訴)。

- A. 裁判團唱名三次未到或參賽隊沒有能夠進入比賽場地準備者，則判定此輪失敗。
- B. 比賽開始後，自駕車未在10秒之內由起點處離開出發區。
- C. 未依照指引線方向行走，判定此輪失敗。

本競賽組別隊伍報名以15隊為上限

◆ 頒獎數量為完賽隊伍的三分之一 (含一二三名)

舉例說明：報名參賽隊伍為100隊，實際完賽隊伍80隊，則頒獎名額依完賽隊伍之三分之一 (除不盡小數點無條件捨去) 共26名，扣除一二三名 (各一名)，佳作可頒發23個名額。