



Cybertech
Pro

Bases de la
competición

Cybertech Pro 2025

Star Wars

Bases de la competición

1. Descripción de la competición	1
1.1. Cybertech Pro	1
1.2. Fechas de interés	2
2. Reglas generales	3
2.1. Reglas espirituales	3
2.2. Equipos participantes	3
2.3. Robots	4
3. Reglas de la competición	5
3.1. Salto al hiperespacio (Siguelíneas velocista)	5
3.1.1. Fase clasificatoria	6
3.1.2. Fase final	9
3.2. Laberinto de Rishi (Micromouse)	10
3.2.1. Fase clasificatoria	10
3.2.2. Fase final	13
4. Clasificación y premios	15
4.1. Premios a la clasificación en cada prueba	15
4.2. Premios a la integración	15

Organiza:



Asociación de Estudiantes

Agradecimientos:



1. Descripción de la competición

1.1. Cybertech Pro

Cybertech es la **competición de robótica** realizada desde 2001 en la Escuela Técnica Superior de Ingenieros Industriales (ETSII - UPM), y es organizada por la Asociación de Estudiantes Reset. Cada año, reúne a decenas de participantes que buscan ampliar sus conocimientos de robótica y divertirse compitiendo.

La categoría Cybertech Pro está formada por dos pruebas, cuyas reglas están basadas en competiciones internacionales. Los equipos participantes pueden decidir libremente a qué prueba(s) presentarse.

PRUEBAS DE LA EDICIÓN 2025

Las pruebas que forman Cybertech Pro en la edición 2025 son:

- **Salto al Hiperespacio (Siguelíneas Velocista)**. Sé el más veloz sobre un vertiginoso circuito. Ver Sección 3.1 para más detalles.
- **Laberinto de Rishi (Micromouse)**. Recorre un intrincado laberinto y alcanza la meta. Ver Sección 3.2 para más detalles.

La Organización se reserva el derecho de cancelar alguna de estas pruebas en caso de que el número de participantes sea insuficiente.

VENTAJAS Y PREMIOS

Si el equipo participante cumple una serie de requisitos, sus integrantes podrán obtener **3 ECTS** de libre configuración para sus estudios oficiales de Grado. Para obtener más información, se deberá consultar con la organización de la competición o con el profesor responsable (antonio.barrientos@upm.es).

Cada una de las pruebas cuenta con su propia clasificación separada. Los equipos que finalicen en los puestos más altos de cada prueba recibirán **premios económicos**, como se describe en el capítulo 5 de estas bases.

INFORMACIÓN ADICIONAL

El **taller** de Reset y los **laboratorios** de Automática y Electrónica de la ETSII están a disposición de los participantes, siempre que no interfieran con las prácticas realizadas en ellos. Siempre que se desee acudir a uno de ellos y usar el material, será bajo petición expresa al un miembro de Reset y bajo su supervisión.

Para obtener más información actualizada sobre Cybertech, la web oficial es:

www.reset.etsii.upm.es/cybertech/cybertech-2025

Los participantes serán dados de alta en una lista de correo electrónico y disponen del siguiente e-mail para realizar consultas a la Organización:

aereset@gmail.com

1.2. Fechas de interés

Las principales fechas a tener en cuenta para participar en Cybertech Classic 2023 son las siguientes:

- **Presentación:** 26 de octubre de 2024
- **Plazo de inscripción:** 26 de octubre de 2024 – 1 de abril de 2025
- **Competición:** 7 – 11 de abril de 2025

Las ubicaciones y posibles modificaciones a estas fechas se comunicarán por correo electrónico a los participantes y se actualizarán en la página web de la competición con suficiente antelación.

2. Reglas generales

2.1. Reglas espirituales

Como participantes de Cybertech, será imprescindible cumplir con honor las siguientes reglas espirituales:

- A. Regla de la Antorcha Olímpica.** Si un robot resulta suficientemente ofensivo para el público, este podrá (siempre que la Organización dé la aprobación), prender el robot en llamas y obligar a su creador a recorrer la ETSII con el robot en alto en señal de vergüenza.
- B. Regla de la Mala Idea.** Si, durante el diseño del robot, piensas que algo sería una mala idea, entonces no lo hagas.
- C. ¡No hagas trampas!** Esto atenta contra las normas espirituales. No se admitirán comportamientos cooperativos entre varios participantes en perjuicio del resto de concursantes.

2.2. Equipos participantes

Los equipos que participen en la competición Cybertech Pro deberán cumplir los siguientes requisitos:

- A.** Los equipos estarán formados por un mínimo de un participante y un máximo de seis.
- B.** Un participante no puede pertenecer a dos o más equipos de Cybertech Pro.
- C.** No se admitirán participantes que formen parte del equipo diseñador de escenarios de Cybertech Pro.
- D.** Uno de los integrantes será el representante oficial del equipo. El representante será el encargado de recibir las comunicaciones por parte de la Organización, y tendrá la responsabilidad de asegurar que el resto de los integrantes de su equipo dispone de esa información.

La Organización se reserva el derecho a restringir la participación de cualquier equipo o miembro en la competición.

2.3. Robots

Los prototipos que se presenten a cualquier categoría de Cybertech Pro deberán cumplir los siguientes requisitos generales:

- A.** Cada equipo presentará como máximo un prototipo por prueba. Dado que la competición está formada por dos pruebas distintas, cada equipo podrá presentar entre uno y dos prototipos.
- B.** Los robots no deberán superar las dimensiones máximas indicadas en las reglas específicas de cada prueba.
- C.** No está permitida la utilización de robots comerciales, es decir, robots que no hayan sido creados en su mayor parte por los participantes a partir de componentes separados.
- D.** Un mismo robot no podrá participar en las categorías Classic y Pro dentro de una misma edición.
- E.** Salvo que las reglas de una prueba indiquen explícitamente lo contrario, los robots deberán ser totalmente autónomos durante el transcurso de las pruebas. No podrá existir ningún tipo de transferencia de datos entre el robot y los miembros del equipo.
- F.** Salvo que las reglas de una prueba indiquen explícitamente lo contrario, los robots no podrán dividirse en partes ni lanzar objetos o fluidos. La masa del robot deberá permanecer invariante durante el transcurso de una misma prueba.
- G.** Los robots no podrán contar con mecanismos o programas que puedan degradar la integridad física de otros robots participantes o de los escenarios de la competición, ni que perjudiquen de manera intencionada al resto de equipos de ningún modo.
- H.** No se permiten sistemas de propulsión basados en procesos de combustión.

Se comprobará antes de la competición que el robot cumple las especificaciones para participar en las pruebas. El incumplimiento de alguna de ellas podrá suponer la descalificación del equipo.

3. Reglas de la competición

En este capítulo se recogen las reglas de todas las pruebas que forman Cybertech Pro. Estas normas se suman a las reglas generales descritas en el capítulo 2.

Los jueces de la competición serán los encargados de garantizar el cumplimiento de estas reglas, y ante posibles eventualidades no recogidas aquí, tendrán la última decisión. Tratarán en todo momento de tomar las decisiones más justas para el bien de todos los equipos y del desarrollo de la competición.

Los participantes deberán tener en cuenta que los escenarios se montan de forma manual, por lo que podrían existir pequeños erros de montaje no intencionales en ellos.

3.1. Salto al hiperespacio (Siguelíneas velocista)

En la competición de siguelíneas velocistas, los robots correrán en un circuito cerrado, compitiendo por ser los más rápidos. Esta prueba estará formada por dos fases: una fase clasificatoria que determinará el orden de salida de la fase siguiente, y una fase final que determinará la clasificación final.

Las reglas de esta prueba son una adaptación de las redactadas por la NTF para el All Japan Micromouse Contest, en su revisión del 1 de junio de 2022.

REGLAS DEL ROBOT

Los robots que participen en las pruebas de siguelíneas velocista deberán cumplir las siguientes directrices, que se añaden a las descritas en el apartado 2.3 de estas bases:

- A.** Salvo en la zona de inicio-final (ver Regla de la Pista E), los robots deberán ser completamente autónomos. Fuera de esta zona no podrá existir ningún tipo de control externo, ya sea por cable o inalámbrico.
- B.** Durante cada una de las pruebas, no podrá alterarse el hardware o software del robot, añadiendo, retirando, sustituyendo o alterando alguno de sus componentes. Sin embargo, están permitidas pequeñas reparaciones y ajustes.
- C.** Las dimensiones máximas del robot serán de 25 cm de longitud, 25 cm de ancho y 20 cm de altura.
- D.** El robot no podrá estar equipado con mecanismos de succión ni contar con sustancias adhesivas en sus ruedas que incrementen el agarre.

3.1.1. Fase clasificatoria

En esta primera fase, los robots se enfrentarán en un **circuito que podrán conocer de antemano**. Los resultados del enfrentamiento determinarán el orden de salida en la fase final.

REGLAS DE LA PISTA

Los circuitos de las pruebas de siguelíneas velocista seguirán las siguientes reglas:

- A.** La superficie del circuito será blanca. La pista será un circuito cerrado y estará constituida por una línea negra de 1,9 cm de ancho. La longitud total del circuito será de 60 m como máximo.
- B.** El circuito estará formado por una combinación de líneas rectas y arcos de circunferencia. La línea puede cruzarse consigo misma.
- C.** El radio de curvatura de los arcos, medido desde el centro de la línea, será de 10 cm como mínimo. La longitud de cada tramo, ya sea recto o curvo, será de 10 cm como mínimo.
- D.** En los cruces, el ángulo entre las dos líneas será de 90 ± 5 grados. Las líneas serán rectas al menos 10 cm antes y después del punto de intersección.
- E.** Las líneas de salida y meta se encontrarán en un mismo tramo recto del circuito. La línea de meta se encontrará 1 m por detrás de la línea de salida. Existirán marcas fijas en el suelo que señalen las líneas de salida y meta al lado derecho del circuito, según la dirección de la carrera. La zona entre la línea de meta y la línea de salida se denomina "zona de inicio-final" (ver Figura 2).
- F.** Las líneas de salida y meta también estarán señaladas por arcos verticales, dejando un hueco interior de 40 cm de anchura y 25 cm de altura. En estos arcos se ubicarán los sensores que activarán y detendrán automáticamente el cronómetro, si estos están disponibles.
- G.** La línea será recta al menos 10 cm después de la línea de salida y 10 cm antes de la línea de meta.
- H.** En los puntos en los que cambie la curvatura de la línea, habrá una marca fija en el lado izquierdo de la pista. Estas marcas no se superpondrán unas con otras.
- I.** Podrán existir arcos consecutivos de diferentes curvaturas en el trazado del circuito.
- J.** Las marcas de salida, meta y cambio de curvatura serán líneas negras colocadas perpendicularmente al eje de la pista, con una anchura de 1,9 cm y una longitud de 4 cm. Se ubicarán de tal forma que el hueco entre la pista y la señal sea de 4 cm (ver Figura 1 y Figura 2).
- K.** El borde exterior del escenario se encontrará siempre al menos a 20 cm del centro de la línea.
- L.** La superficie del circuito será normalmente horizontal, pero podría existir una pendiente parcial de hasta 5 grados. No se atenderá a comentarios o sugerencias acerca del agarre de la superficie.

- M.** La iluminación, temperatura y humedad del escenario serán las normales de un espacio interior. No se aceptarán solicitudes sobre ajustes de la iluminación.

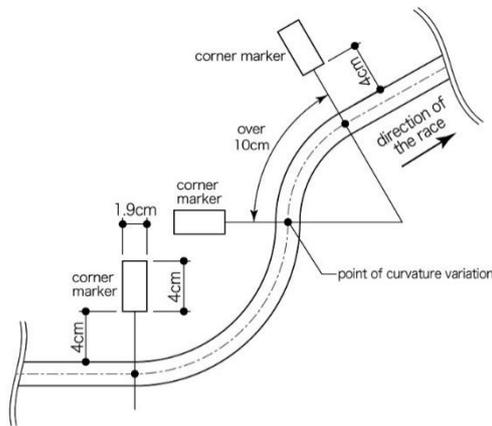


Figura 1. Marcas de cambio de curvatura

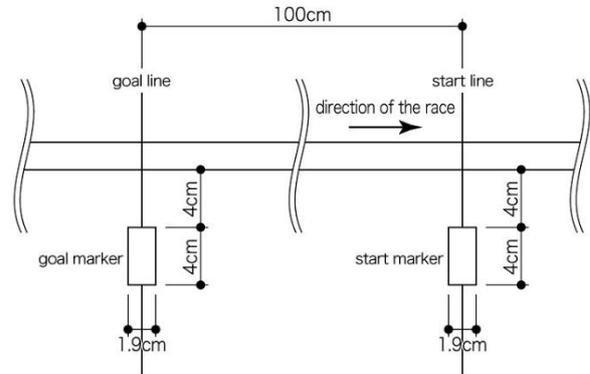


Figura 2. Marcas en la zona de inicio-final

REGLAS DE LA PRUEBA

Durante la primera fase de siguelíneas, los equipos participantes deberán seguir las siguientes reglas:

- A.** En esta fase, el orden de participación de los equipos será decidido de forma aleatoria por los jueces de la competición. Existirá una única ronda de intentos, de manera que cada participante será llamado a competir una vez.
- B.** El robot deberá recorrer la pista de tal manera que su proyección sobre el suelo siempre se encuentre sobre la línea del circuito. En caso de que el robot abandone la línea, se considerará que ha salido del circuito.
- C.** El robot cuenta con un tiempo límite de 7 minutos, dentro de los cuales podrá realizar hasta 5 intentos para superar el circuito. Estos límites de tiempo y de intentos podrán modificarse por la organización dependiendo del número de participantes.
- D.** Cada intento comenzará desde la zona de inicio-final, en la dirección designada.
- E.** Tras completar una vuelta, el robot deberá detenerse automáticamente en la zona de inicio-final y permanecer parado al menos 2 segundos.
- F.** El tiempo cada intento válido se medirá desde que el sensor de la línea de salida detecta al robot hasta que el sensor de la línea de meta lo detecta. En caso de que no haya cronómetros automáticos disponibles, el tiempo será registrado manualmente por un juez de la competición.
- G.** El tiempo de un intento no quedará registrado y se procederá al siguiente intento si:
 - En cualquier punto del recorrido, incluyendo antes de atravesar la línea de salida, el robot sale del circuito (ver regla A).
 - El robot se detiene durante más de 2 segundos antes de alcanzar la línea de meta.
 - El robot no se detiene tras superar la línea de meta.

- Tras superar la meta y haberse detenido, el robot no se encuentra completamente dentro de la zona de inicio-final.
- H.** El tiempo más corto de los registrados por el robot durante sus intentos será el tiempo oficial del equipo en esta fase. El primer clasificado será aquel con el tiempo oficial más corto (ver apartado Puntuación para más detalles).
- I.** Desde el momento en que se revele el diseño del circuito y hasta que se dé por concluida la fase, no se podrá reprogramar el robot cargando en él programas, cambiando memorias de almacenamiento o mediante ningún otro procedimiento. Por ello, los robots serán entregados a los jueces y se dejarán en el parque cerrado antes de cada fase.
- J.** Entre intentos y dentro del tiempo asignado para un participante sí estará permitido lo siguiente:
- Cambiar la configuración de interruptores (por ejemplo, para seleccionar algoritmos ya cargados o especificar la velocidad del robot)
 - Cambiar la batería al robot, siempre que esta sea de un modelo y peso comparable a la que se retire.
 - Hacer pequeñas reparaciones, siempre que no se retiren componentes o sensores de manera que se reduzca la masa total del robot.
 - Ajustar o calibrar sensores dentro de la zona de inicio-final.
- K.** Una vez se supere el tiempo máximo asignado a cada participante, el robot deberá ser retirado, interrumpiendo cualquier intento que pudiera estar en curso. El tiempo máximo desde que los jueces llamen al siguiente participante y comience su tiempo asignado será de 1 minuto.
- L.** Para poder clasificar en esta fase, será imprescindible completar al menos una vuelta al circuito, siguiendo las reglas de esta sección.

Los jueces de la competición se reservan el derecho a solicitar información a los participantes sobre el robot y sus acciones. Los jueces se reservan también el derecho a detener un intento, declarar la descalificación o dar indicaciones como estimen oportuno.

PUNTUACIÓN

Esta primera fase no puntúa de cara a la clasificación final de la prueba. Sin embargo, la puntuación obtenida servirá para determinar el orden de participación en la Fase final.

Se crearán dos tramos de la clasificación:

- El tramo superior estará formado por aquellos robots que hayan completado algún intento válido en su tiempo asignado.
El orden de clasificación de estos equipos vendrá dado por el tiempo más rápido obtenido en un intento válido, siendo el primer clasificado el que haya obtenido un tiempo más corto.

- El tramo inferior estará formado por aquellos robots que no hayan completado ningún intento válido durante su tiempo asignado.
El orden de clasificación de estos equipos vendrá dado en función de la distancia máxima que hayan recorrido sobre la pista en su mejor intento, siendo el mejor clasificado el que haya llegado más lejos.

3.1.2. Fase final

En la fase final de siguelíneas velocista, los robots competirán en un **circuito completamente desconocido** para determinar la clasificación final.

REGLAS DE LA PISTA

La pista de la Fase final de siguelíneas velocista seguirá las mismas pautas que las de la fase clasificatoria (ver 3.1.1), con la salvedad de que su diseño será desconocido para los participantes hasta el momento del comienzo de la prueba.

REGLAS DE LA PRUEBA

La segunda fase de siguelíneas velocista tendrá las mismas normas que la Fase clasificatoria (ver 3.1.1), con la siguiente modificación a la regla A:

- A. En esta fase, el orden de participación de los equipos vendrá dado por la clasificación obtenida en la fase anterior, de manera que compite en primer lugar el robot en el puesto más bajo. Dependiendo del número de participantes, podrán realizarse dos rondas de intentos.

Los robots quedarán en custodia de la organización desde el momento en que se desvele el diseño del circuito hasta el final de la fase.

PUNTUACIÓN

El sistema de puntuación será el mismo que el empleado en la fase clasificatoria. El orden de clasificación en esta fase determinará el resultado final de la prueba. Para poder optar a premios, el robot deberá haber completado al menos una vuelta al circuito siguiendo las reglas correspondientes.

3.2. Laberinto de Rishi (Micromouse)

En las pruebas de Micromouse, el robot deberá ser capaz de encontrar el centro de laberintos de dificultad creciente, siendo los más rápidos para salir victoriosos.

Estas reglas son una adaptación de las redactadas por el IEEE para las competiciones de Micromouse, revisión de 2020.

Esta prueba estará formada por **dos fases**: una fase clasificatoria que determinará el orden de salida de la fase siguiente, y una fase final que determinará la clasificación final.

REGLAS DEL ROBOT

Los robots que participen en las pruebas de Micromouse deberán cumplir las siguientes directrices, que se añaden a las descritas en el apartado 2.3 de estas bases:

- A.** Las dimensiones máximas del robot no podrán superar los 25 cm x 25 cm en planta en ningún momento de la prueba. No hay restricciones en la altura del robot.
- B.** El robot no podrá rayar, cortar, quemar, marcar, dañar o destruir ninguna de las superficies del escenario.

3.2.1. Fase clasificatoria

En la primera fase de Micromouse, los robots competirán por ser los más rápidos alcanzando el centro de un **laberinto de 8 x 8 casillas**, diseñado con **un solo camino** para llegar a la meta.

Los resultados de esta fase servirán para determinar el orden de salida para la segunda fase.

REGLAS DE LA PISTA

El laberinto de la competición tendrá las siguientes características:

- A.** El laberinto estará formado por una cuadrícula de casillas cuadradas de 18 cm x 18 cm. Las paredes tendrán una altura de 5 cm y un espesor de 1,2 cm, dejando un espacio de 16,8 cm entre paredes. Se admitirá un 5% de tolerancia para todas las dimensiones.
- B.** Los laterales de las paredes serán blancos y su cara superior será roja. El suelo del laberinto será de color negro mate (pueden existir pequeñas variaciones en los colores debido al uso, y en el suelo podrían existir pequeñas ranuras entre las juntas de la superficie, por tolerancias de montaje).
- C.** En esta primera fase, el laberinto tendrá unas dimensiones totales de 8 x 8 casillas.
- D.** En esta primera fase el laberinto será simplemente conexo, es decir, no existirán diferentes caminos para alcanzar la zona de meta. De esta forma, la meta podrá alcanzarse siguiendo una pared del mismo lado durante todo el recorrido (ver Figura 3 para un ejemplo).

- E.** El perímetro exterior del laberinto estará completamente cerrado por paredes.
- F.** En las cuatro esquinas de todas las celdas unitarias existirán postes. Estos postes tendrán planta cuadrada de 1,2 cm de lado y una altura de 5 cm. El laberinto estará construido de tal manera que exista al menos una pared conectada a cada uno de los postes, a excepción del punto central de la zona de meta.
- G.** La casilla de salida se encontrará en la esquina suroeste del laberinto y tendrá paredes en tres de sus lados, de manera que su única salida sea hacia el norte. La línea de salida será aquella que separa esta primera casilla de la colindante, y servirá de señal para iniciar el cronómetro de los intentos.
- H.** La zona de meta será un cuadrado de 2 x 2 casillas en el centro del laberinto, sin paredes en su interior y con una sola entrada. La línea de meta será la abertura a la zona de meta, y servirá de señal para detener el cronómetro durante un intento.

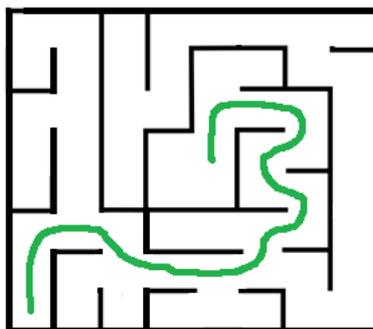


Figura 3. Ejemplo de laberinto para la Fase clasificatoria de Micromouse

REGLAS DE LA PRUEBA

La primera fase de Micromouse seguirá las siguientes normas:

- A.** El orden de participación de los equipos en esta fase será decidido de forma aleatoria por los jueces de la competición. Existirá una única ronda de intentos, de manera que cada participante será llamado a competir una vez.
- B.** Cada participante dispondrá de 10 minutos para esta fase, contados desde el momento en que un juez le otorgue acceso al laberinto o se alcance el tiempo máximo de espera entre participantes (ver regla L). Dentro de este tiempo, que contará ininterrumpidamente, se incluirán todos los intentos del robot, así como posibles reparaciones y ajustes.
- C.** Cada intento comenzará desde la casilla de salida, y podrán realizarse cuantos intentos sean oportunos en el tiempo asignado. El participante podrá abortar un intento en cualquier momento, devolviendo el robot a la casilla de salida. En este caso, el tiempo del intento no quedará registrado.

- D.** Se registrará un tiempo por cada intento completado por el robot, desde que su extremo frontal cruza la línea de salida hasta que su extremo frontal cruza la línea de meta. El tiempo oficial del participante será el menor de los tiempos registrados.
- E.** Una vez se alcance la meta, el robot podrá ser devuelto manualmente a la casilla de salida o seguir explorando el laberinto de forma autónoma. El tiempo de exploración adicional hasta que el robot regrese a la casilla de salida no quedará registrado para ningún intento.
- F.** Si el robot regresa a la casilla de salida sin haber alcanzado la meta, el tiempo transcurrido no será registrado. Se comenzará un nuevo tiempo cuando el robot abandone la casilla de salida.
- G.** En el caso de que el robot no alcance la zona de meta en el tiempo asignado, se contará el mínimo número de casillas que separan la meta y la posición más cercana alcanzada por el robot durante sus intentos.
- H.** Los primeros puestos de la clasificación estarán formados por los equipos que hayan alcanzado la meta en alguno de sus intentos, puntuando mejor a menor tiempo oficial. Los siguientes puestos de la clasificación estarán formados por los equipos que no hayan alcanzado la meta en su tiempo asignado, puntuando mejor a menor distancia a la meta.
- I.** Si en algún punto de su recorrido el robot queda inmovilizado contra una pared o esquina, el participante podrá intervenir manualmente para corregir el problema, sin modificar la dirección de movimiento original del robot. El número de intervenciones puntuará negativamente en la clasificación final de la prueba en caso de empate.
- J.** Desde el momento en que se revele el diseño del laberinto y hasta que se dé por concluida la fase, no se podrá reprogramar el robot cargando en él programas, cambiando memorias de almacenamiento o mediante ningún otro procedimiento. Por ello, los robots serán entregados a los jueces y se dejarán en el parque cerrado antes de cada prueba.
- K.** Entre intentos y dentro del tiempo asignado para un participante sí le estará permitido:
- Cambiar la configuración de interruptores (por ejemplo, para seleccionar algoritmos ya cargados o especificar la velocidad del robot)
 - Cambiar la batería al robot, siempre que esta sea de un modelo y peso comparable a la que se retire.
 - Ajustar sensores y/o hacer reparaciones (excepto retirar componentes o sensores de manera que se reduzca la masa total del robot).
- L.** Una vez se supere el tiempo máximo asignado a cada participante, el robot deberá ser retirado, interrumpiendo cualquier intento que pudiera estar en curso. El tiempo máximo desde que los jueces llamen al siguiente participante y comience su tiempo asignado será de 1 minuto.
- M.** Para poder pasar a la siguiente fase, es imprescindible que el robot haya recorrido al menos 4 casillas y haya realizado al menos un giro.

Los jueces de la competición se reservan el derecho a solicitar información a los participantes sobre el robot y sus acciones. Los jueces se reservan también el derecho a detener un intento, declarar la descalificación o dar indicaciones como estimen oportuno.

PUNTUACIÓN

Se crearán dos tramos de la clasificación:

- El tramo superior estará formado por aquellos robots que hayan completado algún intento válido en su tiempo asignado.
El orden de clasificación de estos equipos vendrá dado por el tiempo más rápido obtenido en un intento válido, siendo el primer clasificado el que haya obtenido un tiempo más corto.
- El tramo inferior estará formado por aquellos robots que no hayan completado ningún intento válido durante su tiempo asignado.
El orden de clasificación de estos equipos vendrá dado en función de la distancia máxima que hayan recorrido sobre la pista en su mejor intento, siendo el mejor clasificado el que haya llegado más lejos.
- Aquellos equipos que no hayan recorrido al menos 4 casillas y realizado al menos un giro no podrán clasificarse para la siguiente fase.

Esta primera fase **no puntúa** de cara a la clasificación final de la prueba. Sin embargo, la puntuación obtenida servirá para determinar el orden de participación en la Fase final.

3.2.2. Fase final

En la segunda fase de Micromouse, los robots competirán por ser los más rápidos alcanzando el centro de un **laberinto de 16 x 16 casillas**, diseñado con **múltiples caminos** para llegar a la meta.

REGLAS DE LA PISTA

Los laberintos de la segunda fase seguirán las mismas reglas que los de la Fase 1 (ver 3.2.1), con las siguientes modificaciones a las reglas C y D:

- C.** En esta segunda fase, el laberinto tendrá unas dimensiones totales de 16 x 16 celdas unitarias.
- D.** En esta segunda fase el laberinto será múltiplemente conexo, es decir, sí existirán diferentes caminos para alcanzar la zona de meta. Estará diseñado para que la meta no pueda

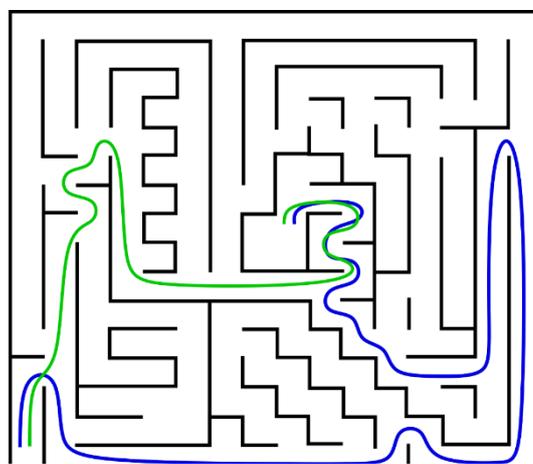


Figura 4. Ejemplo de laberinto para la Fase final de Micromouse

alcanzarse siguiendo una pared del mismo lado durante todo el recorrido (ver Figura 4 para un ejemplo).

REGLAS DE LA PRUEBA

La segunda fase de Micromouse seguirá las mismas reglas que la Fase 1 (ver 3.2.1), con la siguiente modificación a la regla A:

- A.** En esta fase, el orden de participación de los equipos vendrá dado por la clasificación obtenida en la fase anterior, de manera que compite en primer lugar el robot en el puesto más bajo. Dependiendo del número de participantes, podrán realizarse dos rondas de intentos.

PUNTUACIÓN

El sistema de puntuación será el mismo que el empleado en la fase clasificatoria. El orden de clasificación en esta fase determinará el resultado final de la prueba.

Para poder optar a premios, será imprescindible al menos haber recorrido 4 casillas y haber realizado al menos un giro en el laberinto.

4. Clasificación y premios

La Organización de Cybertech quiere recompensar a aquellos participantes que alcancen los mayores logros en el ámbito de la competición. Por ello, se otorgarán premios y asignaciones económicas tanto a los mejores clasificados de las distintas pruebas y a aquellos que logren crear un único robot para participar en varias pruebas distintas.

La Organización se reserva el derecho a modificar la cuantía de los premios y/o a repartirla entre otras pruebas en caso de no existir el número suficiente de participantes por prueba.

4.1. Premios a la clasificación en cada prueba

Cada una de las cuatro pruebas que forman Cybertech Pro tienen una clasificación independiente. El orden de cada clasificación queda determinado por los resultados obtenidos, según se indica en los apartados Puntuación de las distintas pruebas.

En cada prueba se otorgarán premios al primer, segundo y tercer clasificado. Estos premios conllevan además una recompensa económica.

4.2. Premios a la integración

Además, se repartirá un premio especial para aquellos dos equipos que consigan los mejores puestos en la clasificación presentando un único robot en las dos pruebas. Los premios económicos asociados son los siguientes:

- **Primer premio a la integración:** 75 €
- **Segundo premio a la integración:** 30 €

A efectos de este premio, se considerará un mismo robot aquel que tenga los mismos elementos estructurales (chasis) y electrónicos principales. Se permite la adición de módulos con sensores, electrónica o estructura secundaria que permitan la participación en las distintas pruebas.

En caso de duda, se deberá consultar a la Organización, que tomará la última decisión al respecto. Análogamente, en caso de empate será la Organización quien considere qué robot obtiene el premio a la integración basándose únicamente en criterios técnicos y méritos en las pruebas.