



**Manipuladores Robóticos Industriais
Regras da competição (v2022_1.0)
(versão aplicável ao FNR'2022)**

Homepage:

http://www.sprobotica.pt/index.php?option=com_content&view=article&id=134&Itemid=81

Email: robosmanipuladores@lists.sprobotica.pt

Data: fevereiro de 2022

I. Informações Gerais

O objetivo da competição Manipuladores Robóticos Industriais é promover a robótica e a educação na área da robótica de manipulação, num quadro de competição baseada em princípios de fair play. Adicionalmente pretende-se que seja uma competição numa área onde as competições são escassas, e que seja possível de ser implementada recorrendo quer a simuladores, de forma a que seja possível a implementação desta competição mesmo em instituições com menos recursos, quer com equipamentos reais.

A competição é aberta a participantes de instituições de ensino superior, de escolas secundárias e profissionais e a participantes que se inscrevam a título individual.

Esta competição conta com o apoio de diversas empresas que comercializam robôs manipuladores e dispõem de *software* de simulação para os seus robôs. À data, as empresas que manifestaram disponibilidade para colaborar com a SPR na realização desta prova são as seguintes (listadas por ordem alfabética – a confirmar interesse para o FNR'2022):

- ABB Portugal (robôs ABB)
- FANUC Iberia (robôs FANUC)
- KUKA Ibéria S.A. (robôs KUKA)
- Roboplan (robôs Yaskawa Motoman).
- Universal Robots Spain S.L (robôs Universal Robots)

A SPR está aberta à colaboração de mais empresas nesta prova.

Esta versão das regras (v2022_1.0) é a versão que estará em vigor durante o Festival Nacional de Robótica (FNR'2022). A previsão é que estas regras sofram pequenas alterações face a esta versão, anualmente, antes do evento desse ano.

Quaisquer dúvidas relativas a esta competição deverão ser colocadas através do endereço de email robosmanipuladores@lists.srobotica.pt.

Caso alguma pessoa / instituição esteja interessada em realizar internamente esta competição, ou uma competição baseada nesta, pode solicitar o envio da versão editável das regras, através do

email indicado, e poderá alterar as regras desde que seja sempre efetuada uma menção à Sociedade Portuguesa de Robótica (SPR).

II. Especificação da competição

1. A competição envolve desenvolver uma solução, baseada num robô manipulador, para um problema proposto pela organização ou idealizado pela equipa.
2. A competição está dividida em duas categorias:
 - a) Manipuladores Industriais “Clássicos”: esta categoria envolve o desenvolvimento de soluções para um problema que envolvam a sua realização no menor tempo de ciclo possível;
 - b) Manipuladores Industriais Colaborativos: esta categoria envolve o desenvolvimento de soluções para um problema que envolvam obrigatoriamente a colaboração de robôs com humanos.
2. A competição encontra-se organizada em duas fases:
 - a) uma primeira fase, a decorrer no mês anterior ao Festival Nacional de Robótica, à qual terão acesso todas as equipas inscritas na competição, e que se desenrolará no ambiente de simulação; de aqui em diante, esta fase da prova será denominada de “Prova em Ambiente Simulado”; **a inscrição e participação nesta primeira fase não obrigará ao pagamento do valor da taxa de inscrição;**
 - b) uma segunda fase, a decorrer nos dias do Festival Nacional de Robótica, à qual terão acesso as melhores equipas da fase anterior, e que se desenrolará em ambiente real; de aqui em diante, esta fase da prova será denominada de “Prova em Ambiente Real”.
3. Não há limite para o número de equipas participantes na primeira fase. O número de equipas participantes na segunda fase, está limitado ao número de manipuladores robóticos disponíveis no local do FNR, a serem facultados pelas empresas que se associam a esta prova.

4. O problema proposto pela organização (referido no ponto 1., acima), quer para a Prova em Ambiente Simulado, quer para a Prova em Ambiente Real, deve ser proposto de forma a não favorecer, ainda que inadvertidamente, nenhum fabricante / modelo de robô, em particular no que concerne a aspetos como dimensões / alcance do manipulador, capacidade de carga, velocidade, etc..

III. Especificação da Primeira Fase da Prova – Prova em Ambiente Simulado

1. Aquando da inscrição nesta prova, as equipas devem manifestar a sua preferência por uma marca de robôs / *software* de simulação para o desenvolvimento da sua prova, de entre as opções disponíveis.
 - a) Esta preferência indicará com que marca de robôs a equipa pretende trabalhar caso passe à Prova em Ambiente Real;
 - b) Aquando da abertura das inscrições, será dada uma indicação do número de robôs de cada marca que se prevê disponibilizar durante o evento – esta é uma informação indicativa (tendo por base informação solicitada às empresas que colaboram na realização desta prova) e, apesar de ser feito um esforço no sentido de ser fidedigna, não é assumido pela SPR nem pela Comissão Organizadora desta prova que esse número seja efetivamente disponibilizado;
 - c) Caso alguma equipa pretenda participar recorrendo a um outro software de simulação de robôs (por exemplo, CoppeliaSim, ROS / Gazebo, Visual Components, WeBots, etc.), que não o disponibilizado pelas marcas que apoiam esta competição, também o poderão fazer. Neste caso, terão de ser as equipas a assegurar a licença necessária do software, caso este não seja de utilização livre.
2. Após a inscrição ser efetivada, a equipa receberá uma licença de *software* para o desenvolvimento da sua prova, a ser facultada pelas empresas associadas à realização desta prova.
3. Na categoria “Manipuladores Industriais “Clássicos””, um mês antes do arranque do FNR será indicado às equipas o problema para o qual terão que propor uma solução. Esta

- proposta de solução deverá ser desenvolvida em ambiente de simulação e deverá ser “submetida” até 1 (uma) semana antes do arranque do FNR.
4. Na categoria “Manipuladores Industriais Colaborativos”, serão as equipas que terão que propor uma solução para um problema de colaboração entre robôs e humanos que tenham identificado. Esta proposta de solução deverá ser desenvolvida em ambiente de simulação e deverá ser “submetida” até 1 semana antes do arranque do FNR.
 5. As propostas de cada equipa para a resolução do problema serão avaliadas pelo júri da prova, tendo por base critérios técnico-científicos e de exequibilidade da solução.
 6. Do resultado da avaliação resultará uma classificação ordenada das equipas. Só as equipas que obtenham a melhor classificação na Prova em Ambiente Simulado passarão à Prova em Ambiente Real.

IV. Avaliação da Prova em Ambiente Simulado

1. A avaliação da Prova em Ambiente Simulado será realizada através de:
 - a) uma apresentação técnica (com uma duração não superior a 15 minutos) da sua proposta de resolução do problema, incluindo um vídeo da simulação desenvolvida;
 - b) o esclarecimento de eventuais dúvidas e a resposta a questões técnicas do júri.
2. A avaliação efetuada pelo júri deve seguir os seguintes critérios:
 - a) qualidade técnico-científica da proposta, avaliada com base na apresentação técnica para o júri; Ponderação = 30%;
 - b) exequibilidade da solução proposta e potencial de aplicação; Ponderação = 30%;
 - c) qualidade e sucesso da solução técnica apresentada, avaliada com base na apresentação técnica e vídeo da solução; Ponderação = 40%.
3. Cada membro do júri atribuirá 0-10 pontos por critério.

4. Os pontos atribuídos por cada membro são somados, e as equipas são classificadas de acordo com esta soma.
5. No caso de empates, o júri deve votar a ordenação das equipas empatadas, tendo o representante da Comissão Organizadora da competição capacidade de desempatar, se necessário.

V. Especificação da Segunda Fase da Prova – Ambiente Real

1. O número de equipas a participar na Prova em Ambiente Real será igual ao número de robôs disponíveis.
 - a) Será atribuído um robô por equipa;
 - b) O robô será atribuído às equipas de acordo com a preferência que manifestaram pela marca de robôs / software de simulação para o desenvolvimento da sua prova, e seguindo a ordem da classificação obtida na Prova em Ambiente de Simulação;
 - c) Após esta alocação, caso existam robôs disponíveis e equipas sem robôs, será dada a possibilidade de estas equipas escolherem um robô diferente da marca pela qual manifestaram preferência inicialmente;
 - d) Esta seleção será realizada seguindo a ordem da classificação obtida na Prova em Ambiente de Simulação.
2. Na categoria “Manipuladores Industriais “Clássicos””, será indicado às equipas o problema para o qual terão que implementar uma solução. Esta solução deverá ser desenvolvida recorrendo ao robô que foi atribuído à equipa e deverá ser apresentada ao júri da prova, na sessão de apresentação.
3. Na categoria “Manipuladores Industriais Colaborativos”, as equipas terão que implementar uma solução para o problema de colaboração entre robôs e humanos que identificaram. Esta solução deverá ser desenvolvida recorrendo ao robô que foi atribuído à equipa e deverá ser apresentada ao júri da prova, na sessão de apresentação.

4. As soluções de cada equipa para a resolução do problema serão avaliadas pelo júri da prova, tendo por base critérios técnico-científicos e de exequibilidade da solução.

VI. Avaliação da Prova em Ambiente Real

1. A avaliação da Prova em Ambiente Real será realizada através de uma sessão de apresentação que constará de:
 - a) uma apresentação técnica (com uma duração não superior a 20 minutos) da sua proposta de resolução do problema;
 - b) o esclarecimento de eventuais dúvidas e a resposta a questões técnicas do júri;
 - c) uma apresentação não-técnica curta em conjunto com uma demonstração pública (com uma duração não superior a 30 minutos), respondendo simultaneamente a desafios lançados pelo público e/ou pelo júri.
2. A avaliação efetuada pelo júri deve seguir os seguintes critérios:
 - a) qualidade técnico-científica da proposta, avaliada com base na apresentação técnica para o júri; Ponderação = 25%;
 - b) qualidade da solução proposta; Ponderação = 25%;
 - c) capacidade de apresentar a solução ao público, avaliada com base na forma como a apresentação não-técnica e a demonstração pública são realizadas pela equipa; Ponderação = 20%;
 - d) qualidade e sucesso da demonstração, avaliada com base na demonstração pública; Ponderação = 30%.
3. Cada membro do júri atribuirá 0-10 pontos por critério.
4. Os pontos atribuídos por cada membro são somados, e as equipas são classificadas de acordo com esta soma.

5. No caso de empates, o júri deve votar a ordenação das equipas empatadas, tendo o representante da Comissão Organizadora da competição capacidade de desempatar, se necessário.

VII. Júri da Prova

1. A competição é conduzida sob a supervisão de um júri, constituído por um número ímpar de indivíduos, de acordo com as seguintes orientações:
 - a) 2 investigadores da academia (com Doutoramento), de preferência com atuação na área da automação e robótica;
 - b) 2 individualidades ligadas à indústria, de preferência com atuação na área da automação e robótica, mas sem ligação às empresas que colaboram com a organização da prova;
 - c) 1 membro da Comissão Organizadora da competição;
3. Quaisquer dúvidas relativas à interpretação destas regras são decididas pelo júri da prova.
4. Em caso de incumprimento das regras da competição, ou de falta de *fair play* por um, ou mais, membros de uma equipa, o júri tem o direito de impor uma penalidade na forma de subtração de pontos à equipa incumpridora.
5. No caso de comportamentos dos membros da equipa que afetem padrões morais, bons costumes a dignidade humana, os sentimentos religiosos ou a segurança dos participantes, o júri tem o direito de impor uma penalidade na forma de subtração de pontos à equipa incumpridora ou, em casos considerados mais graves, pode mesmo decidir pela desclassificação da equipa.
6. As decisões do júri são definitivas e delas não há a possibilidade de recurso.

VIII. Divulgação de dados pessoais

1. A inscrição de uma equipa nesta competição, implica que os membros da equipa concordam com a recolha e publicação de informação básica sobre os membros da equipa, nomeadamente, a marca do robô, o nome da equipa e dos seus elementos, o nome da instituição dos membros da equipa, e permitem a recolha de fotos e vídeos no local onde decorre a competição e zonas anexas e a sua divulgação, pelos organizadores do evento e eventuais parceiros, sem necessidade de informar as equipas.

Autoria

Esta versão deste documento foi elaborada com a contribuição de:

- António Valente – Universidade de Trás-os-Montes e Alto Douro & INESC TEC
- Estela Bicho – Universidade do Minho
- Jorge Martins – Instituto Superior Técnico
- Luís Louro – Universidade do Minho
- Manuel Silva – Instituto Superior de Engenharia do Porto & INESC TEC
- Miguel Ângelo – JPM Industry
- Paulo Gonçalves – Instituto Politécnico de Castelo Branco & IDMEC
- Vítor Hugo Pinto – Faculdade de Engenharia da Universidade do Porto & INESC TEC