

Рисунок И.2, а – 1 вариант прохождения траектории

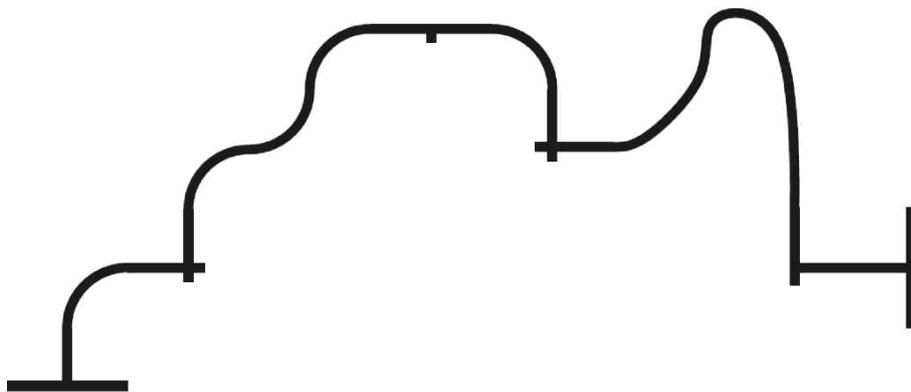


Рисунок И.2, б – 2 вариант прохождения траектории

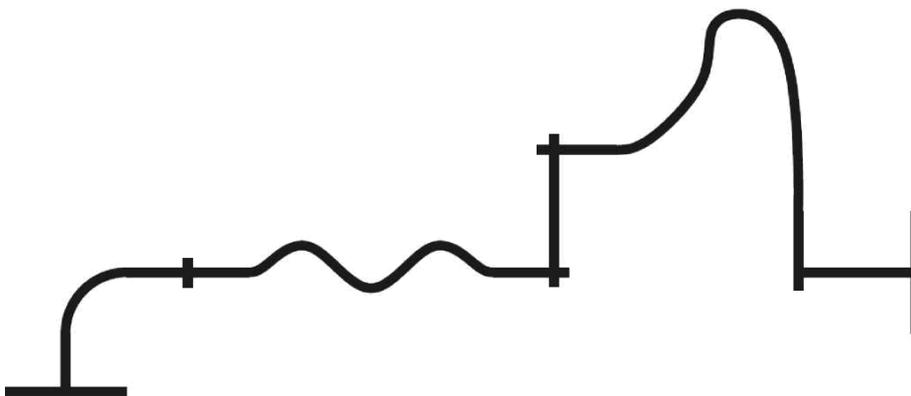


Рисунок И.2, в – 3 вариант прохождения траектории

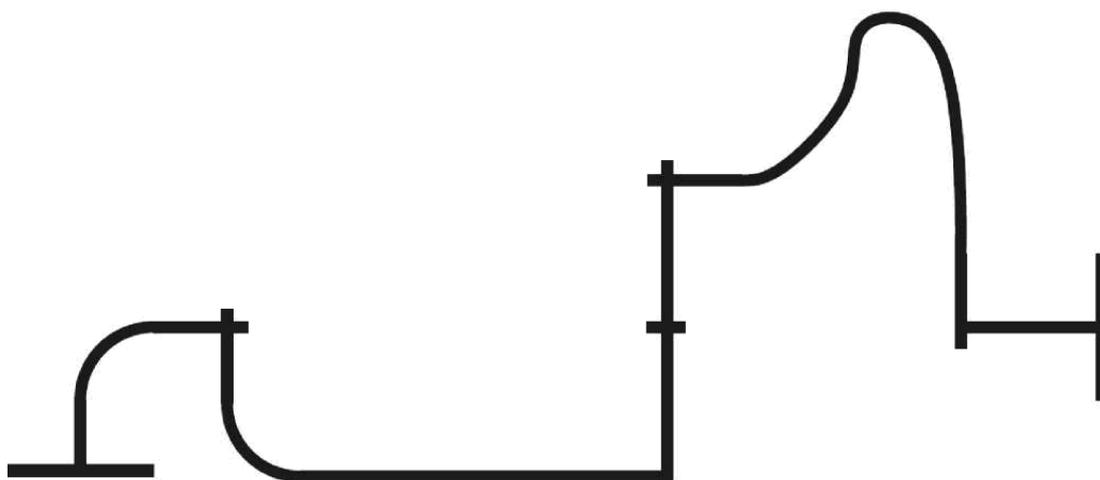


Рисунок И.2, г – 4 вариант прохождения траектории

3. Робот

3.1 Максимальный размер робота 300x300x300 мм. Во время попытки робот не может менять свои размеры.

3.2. Робот должен быть автономным и может быть выполнен на базе любой автономной программно-аппаратной платформы.

3.3. На стартовой позиции робот устанавливается колесами перед линией старта, датчики света (цвета) могут выступать за стартовую линию.

3.4. Движение роботов начинается после команды судьи и нажатия оператором кнопки RUN робота (или другой) или с помощью датчика.

4. Правила отбора победителя

4.1. В зачет принимается суммарный результат (время и очки) двух попыток.

4.2. Финиш робота фиксируется, когда ведущие колеса заедут на линию финиша.

4.3. Команда, преодолевшая объявленную судьей дистанцию полностью, получает максимально возможное количество очков.

4.4. Если во время попытки робот съедет с линии, т.е. окажется всеми колесами с одной стороны линии, то в зачет принимается:

- время до съезда с линии;
- очки, заработанные за прохождение перекрестков (10 очков за каждый) и повороты на перекрестке (10 очков за каждый).

4.5. Очки за элемент начисляются только в том случае, если он полностью преодолен роботом.

4.6. Победителем будет объявлена команда, получившая наибольшее количество очков.

4.7. Если таких команд несколько, то победителем объявляется команда, потратившая на преодоление дистанции наименьшее время.