# Робостарт 2024 - дошкольники

### Краткое описание соревнования

Соревнование Робостарт Доставка груза - автономный робот должен за минимальное время выполнить задания по доставке груза на игровом поле. К участию в соревновании допускаются роботы собранные на базе конструкторов Lego Wedo (1 и 2).

## 1. Общие положения соревнования

- 1.1. Дата соревнования: 28 марта 2024 года.
- 1.2. Место проведения: МАОУ "Фроловская средняя школа "Навигатор"
- 1.3. Адрес: Пермский край, Пермский округ, с. Фролы, ул. Светлая, д. 2.
- 1.4. Время проведения соревнований в соответствии с Программой мероприятия.
- 1.5. К участию в соревновании допускаются команды, прошедшие регистрацию и соответствующие требованиям регламента.
- 1.6. Состав команды и возрастные группы.
  - 1.6.1. Команда состоит из участников команды и тренера. Количество участников в команде 1-2 человека.
  - 1.6.2. Тренер взрослый участник команды, старше 18 лет.
  - 1.6.3. К участию в соревновании допускаются дошкольники в возрасте от 6-ти до 7-ми лет включительно.
  - 1.6.4. К участию в соревнованиях допускается не более 2-х (двух) команд от одного учреждения.
- 1.7. К участию в соревновании допускаются роботы собранные на базе конструкторов **Lego Wedo 1 и Lego Wedo 2.**
- 1.8. Команды обеспечивают себя всем необходимым для участия в соревновании: робот, компьютер/планшет, элементы питания, зарядные устройства, удлинители и т.д..
- 1.9. Регистрация:
  - 1.9.1. Регистрация на мероприятие осуществляется на странице мероприятия на портале Робофинист <a href="https://robofinist.ru/event/1065">https://robofinist.ru/event/1065</a>.
  - 1.9.2. Регистрация на портале проходит в соответствии с правилами портала.
  - 1.9.3. Для того чтобы зарегистрировать команду, регистрацию на портале должен пройти каждый участник команды и тренер.
- 1.10. Команды, занявшие 1, 2, 3 места, награждаются дипломами. Остальные участники получают сертификаты.
- 1.11. Тренерам, подготовившим команды победителей и призеров, вручаются благодарности.
- 1.12. Результаты (итоговые протоколы) соревнований публикуются на портале Робофинист <a href="https://robofinist.ru/event/1065">https://robofinist.ru/event/1065</a>.
- 1.13. Контактные данные организаторов: Юлия Исакова, ссылка на группу в телеграм <a href="https://t.me/+YMAMlzgCa5ZiZidi">https://t.me/+YMAMlzgCa5ZiZidi</a>.

### 2. Описание задания "Доставка груза"

- 2.1. **Цель** робот должен за минимальное время автономно выполнить доставку груза из зоны погрузки в зону разгрузки и вернуться в зону старта-финиша, а также отметиться на контрольных точках (у игровых элементов).
- 2.2. Во время соревнования участники команды вносят изменения в конструкцию робота и программируют робота **самостоятельно**.
- 2.3. Соревновательное задание объявляется в день проведения соревнования.
- 2.4. Порядок выполнения задания
  - 2.4.1. Участникам команды необходимо выполнить задания на поле.
  - 2.4.2. На выполнение задания даётся две попытки.
  - 2.4.3. Время подготовки к первому заезду 30 минут.
  - 2.4.4. Время подготовки ко второму заезду не больше 30 минут
  - 2.4.5. Время одной попытки не больше 60 секунд согласно регламента
  - 2.4.6. Попытка начинается с запуска программы участниками команды, заканчивается прибытием робота в зону Финиша, или робот выходит за пределы поля.

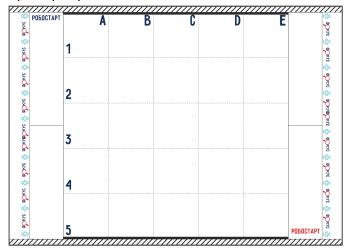
#### 2.5. Робот

- 2.5.1. Робот автономное транспортное средство.
- 2.5.2. В конструкции робота допускается использовать только функциональные элементы соответствующих конструкторов;
- 2.5.3. Максимальные размеры робота: робот должен помещаться в зону старта-финиша (200\*200 мм);
- 2.5.4. В конструкции робота запрещается использовать любые элементы, которые могут привести к порче игрового поля или игровых элементов;

#### **2.6. Игровое поле:**

- 2.6.1. Игровое поле представляет из себя площадку, состоящую из плиток.
- 2.6.2. Материал поля: баннер.
- 2.6.3. Максимальные размеры игрового поля: 1400 х 300 мм;
- 2.6.4. Поле состоит из двух основных зон Дорожка и Обочина;
- 2.6.5. Дорожка зона для движения робота и размещения груза (разделена на клетки, с цифровой разметкой 1-5 и буквенной A, B, C, D, E);
- 2.6.6. Обочина зона для размещения башен;
- 2.6.7. Размер плитки: 300х200 мм;

2.6.8. Пример игровой плитки:



- 2.6.9. На поле размещаются игровые элементы.
- 2.6.10. Груз соединенные между собой кирпичики и пластины Lego.
  - Ширина 4 модуля
  - Длина 4 модуля
  - Высота 3 кирпича
  - Пример Груза:



- 2.6.11. Неровность соединенные между собой пластины и/или балки и закрепленные на поверхности поля при помощи скотча;
  - Размер неровности: 2 модуля в ширину и 16 модулей в длину, высотой в 1 пластину.
  - Пример неровности:



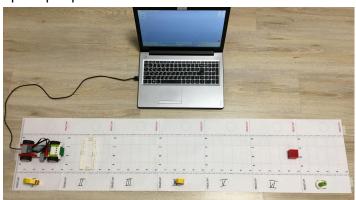
- 2.6.12. Башни контрольные точки. Соединенные между собой кирпичики Lego.
  - Башни 3 шт. из кирпичиков Lego высотой до 8 модулей (чтобы попадало в зону видимости датчика расстояния)
  - Примеры башен:



2.6.13. Игровой элемент Башня может быть расположен как с левой, так и с правой стороны по ходу движения робота.

2.6.14. Расположение некоторых элементов и зон на поле выбирается случайным образом перед началом каждого заезда при помощи приложения Генератор случайных чисел (<a href="https://randstuff.ru/number/">https://randstuff.ru/number/</a> - пример приложения).

2.6.15. Пример игрового поля:



## 3. Критерии оценивания испытания:

- 3.1. Если робот выходит за пределы Дорожки (оказывается хотя бы одним колесом на Обочине) за попытку присуждается максимальное время (60 секунд) и баллы заработанные до этого момента.
- 3.2. Проезд плитки засчитывается, если робот покинул зону плитки всеми частям, касающимися поверхности поля.
- 3.3. Груз считается захваченным, если робот сдвинул груз с отметки груза более чем на 1 плитку.
- 3.4. В зачёт идёт сумма баллов за две попытки. Время является вторичным критерием. При одинаковом количестве баллов у команд, побеждает та команда, у которой время меньше.

3.5. Таблица с критериями:

Проезд плитки	5
Робот захватил груз	10
Робот доставил груз, груз находится в зоне разгрузки полностью	120
Робот доставил груз, груз находится в зоне разгрузки не полностью	60
Робот приехал в зону финиша	15
Робот отметился на контрольной точке	15
Робот проехал неровность (за каждую)	10