Практическое задание

для проведения соревнований «Захват города»

Навигация роботов и перемещение объектов

Задача

Построить и запрограммировать робота, который:

- начинает движение в зоне «старт»;
- ориентируясь по датчикам светоотражения поверхности, достигает зону «кегельринга»;
- ориентируясь по дальномеру находит и захватывает кеглю с трехцветным флагом;
- выталкивает за пределы черного круга «кегель-ринга» кеглю с синим флагом
- устанавливает кеглю с трехцветным флагом в центр «кегель-ринга»

Требования к полигону

- 1. Полигоном является литая баннерная ткань с нанесённой разметкой.
- 2. Кегля с трехцветным флагом находится на удалении 25см от линии «кегель-ринга».
- 3. Кегля с синим флагом находится в центре «кегель-ринга».
- 4. Зоной старта/финиша является прямоугольник, периметр которого выделен разметкой.
- 5. Рекомендуемый внешний вид полигона приведен на рисунке 1. Возможны отклонения в размерах ± 20 %.

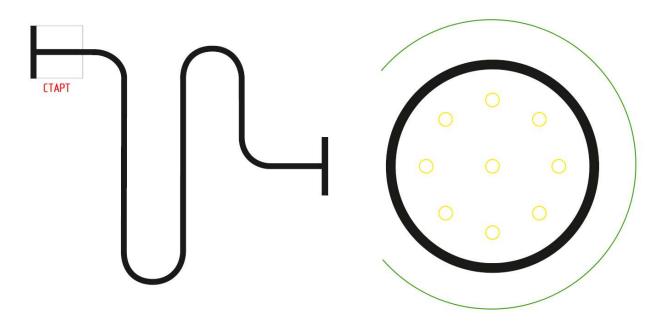


Рис. 1. Внешний вид полигона

Общие требования

- 1. В конструкции робота допускается использование только тех деталей и узлов, которые выданы организаторами.
- 2. Все элементы робота, включая контроллер, систему питания, должны находиться на роботе.
- 3. Робот должен быть автономным, т.е. не допускается дистанционное управление роботом.
- 4. При зачетном старте робот должен быть включен вручную по команде члена жюри, после чего в работу робота нельзя вмешиваться. Если участник прикоснулся к роботу или полигону во время заезда, попытка немедленно останавливается и производится подсчет набранных баллов.
- 5. Зачетный заезд длится максимум 120 секунд, после чего, если робот еще не остановился, он должен быть остановлен вручную по команде члена жюри, зафиксировано его местоположение.
- 6. В том случае, если робот полностью выехал за пределы полигона, заезд прекращается, производится подсчет баллов.
 - 7. Количество пробных стартов не ограничено.

Порядок проведения

Каждому участнику дано две попытки. Первая попытка - через 60 минут после начала выполнения задания, вторая - через 45 минут после окончания первой попытки. Перед попыткой все участники сдают роботов судьям и забирают обратно только после завершения всех заездов попытки. Участник может отказаться от попытки, но робота сдает в любом случае. После каждой сдачи всех роботов в карантин судьями вытягивается жребий с расположением эталонных объектов один раз для всех участников попытки.

В зачет идет результат лучшей попытки.

Карта контроля

| № п/п | Критерии оценки | Кол-во баллов | Кол-во баллов, выставленных членами жюри | Номер участника |
|----------|---|---|--|--------------------|
| 1. | Робот полностью покинул зону «старт» (ни одна часть вертикальной проекции не находится над квадратом) | 4 | | |
| 2. | Робот преодолел линию (больше половины проекции робота оказалось за вторым перекрестком) | 4 | | |
| 3. | Робот поместил кеглю с трёхцветным флагом в центр «кегель-ринга» | 10 | | |
| 4. | Робот остановился в зоне «кегельринга» после полного выполнения задания (робот не должен касаться банки с трехцветным флагом никакими частями) | 3 | | |
| 5. | За каждые 4 сантиметра расстояния от центра «кегель-ринга» до ближайшей точки кегли начисляются штрафные баллы (начисляются только при выполнении пункта №3) | -1 (штрафные баллы максимум -10) | | |
| 6. | Робот вытолкнул кеглю с синим флагом за пределы «кегель-ринга» (ни одна часть вертикальной проекции кегли не находится внутри чёрной линии) | 10 | | |
| 7. | Код программы оптимизирован и читаем (в коде используются циклы, ветвления, регуляторы. Наличие комментариев к основным блокам кода, информативные имена переменных, выделение отступами циклов и т.д) | 3 | | |
| 8. | Составлена схема электрическая структурная робота (все линии взаимосвязи соответствуют реальному подключению модулей на роботе, направление сигналов, а также цепи питания и напряжения на них указаны верно) | 3 | | |
| 9. | Отсутствие грубых ошибок в конструкции робота (незакрепленные или плохо закрепленные части, провод касается колеса или пола, шины соприкасаются с деталями шасси и т.д.) | 40 | | |