

5-6 классы

В работе может быть использовано не более двух датчиков освещенности. Остальные сенсоры могут быть на усмотрение участника.

Управление мобильной платформой:

- Движение по черной линии
- Движение прямо
- Разворот на угол кратный 90

Определение расстояния до объекта.

Понимание базовых принципов работы используемых сенсоров.

Понимание базовых принципов работы используемых двигателей.

Простейший механизм для захвата и транспортировки объекта (не более 60 x 60 x 120 мм) по плоскости.

Операции с переменными: чтение запись, сравнение.

Умение использовать базовые алгоритмические структуры: циклы, ветвления.

7-8 классы

В работе может быть использовано не более двух датчиков освещенности. Остальные сенсоры могут быть на усмотрение участника.

Управление мобильной платформой:

- Движение по черной линии
- Движение прямо
- Разворот на угол кратный 90

Определение расстояния до объекта.

Понимание базовых принципов работы используемых сенсоров.

Понимание базовых принципов работы используемых двигателей.

Простейший механизм для захвата и транспортировки объекта (не более 60 x 60 x 120 мм) по плоскости.

Операции с переменными: чтение запись, сравнение.

Использование базовых алгоритмических структур: циклы, ветвления.

9-11 классы

Управление мобильной платформой:

- Движение по черной линии
- Обнаружение поперечных линий
- Движение прямо
- Разворот на угол кратный 90

Определение расстояния до объекта.

Понимание базовых принципов работы используемых сенсоров.

Понимание базовых принципов работы используемых двигателей.

Механизм для точного захвата и транспортировки объекта (не более 60 x 60 x 120 мм) по плоскости.

Операции с массивами: запись, поиск, обработка.

Операции с переменными.

Ориентирование и навигация на заранее известном поле.