МЛАДШАЯ_1_СОРТИРОВКА

Команда	Попытка 1						Попытка 2						Попытка 3						Лучшая попытка	Степень диплома	Команда
	Кол-во **цветных** кубиков в отсеке1 Кубики **разного** цвета	Кол-во **цветных** кубиков в отсеке2 Кубики **разного** цвета	Белый кубик размещен верно	Финиш (проекция в зоне)	Это техническое поле	Подпись	Кол-во **цветных** кубиков в отсеке1 Кубики **разного** цвета	Кол-во **цветных** кубиков в отсеке2 Кубики **разного** цвета	Белый кубик размещен верно	Финиш (проекция в зоне)	Это техническое поле	Сумма баллов	Кол-во **цветных** кубиков в отсеке1 Кубики **разного** цвета	Кол-во **цветных** кубиков в отсеке2 Кубики **разного** цвета	Белый кубик размещен верно	Финиш (проекция в зоне)	Это техническое поле	Сумма баллов			
	5 * N	5 * N	30	25		100	5 * N	5 * N	30	25		100	5 * N	5 * N	30	25		100			
Victory-Binom	4	4	0	0		40	4	3	0	1		60	4	3	0	1		60	60	III	Victory-Binom
Diamond	0	0	0	0		0	0	0	0	0		0	0	0	0	0		0	0	0	Diamond
Color_Manager.exe						0						0						0	0	0	Color_Manager.ex
РобоТех - 1	2	0	0	1		35	3	3	0	1		55	3	4	0	1		60	60	III	РобоТех - 1
ТаМ	0	3	0	0		15	0	0	0	0		0	2	5	0	0		35	35	0	ТаМ
Эверест	0	0	0	0		0	0	0	0	0		0	2	3	0	1		50	50	III	Эверест
Уницлопочтан	1	0	0	1		30	0					0	0					0	30	0	Уницлопочтан
Разряд	0	0	0	0		0	0					0	4	0	0	1		45	45	0	Разряд
Мобильные робо	0	0	0	0		0	0					0	0					0	0	0	Мобильные робо
Roben Team	0	0	0	0		0	0					0	0					0	0	0	Roben Team
Робо46						0	0					0	0					0	0	0	Робо46

МЛАДШАЯ_2_КООРДИНАТНАЯ ПЛОСКОСТЬ

9 МЛАДШАЯ_2_КООРДИНАТНАЯ ПЛОСКОСТЬ 9

Команда	Попытка 1						Попытка 2						Попытка 3						Лучшая попытка	Степень диплома	Команда
	Кол-во объектов полностью в верной по X и Y зоне	Кол-во объектов частично в верной по X и Y зоне	Кол-во объектов частично в верной по X и Y зоне	Кол-во объектов частично в верной только по знаку Y зоне	Финиш (проекция в зоне)	Подпись	Кол-во объектов полностью в верной по X и Y зоне	Кол-во объектов частично в верной по X и Y зоне	Кол-во объектов частично в верной по X и Y зоне	Кол-во объектов частично в верной только по знаку Y зоне	Финиш (проекция в зоне)	Сумма баллов	Кол-во объектов полностью в верной по X и Y зоне	Кол-во объектов частично в верной по X и Y зоне	Кол-во объектов частично в верной по X и Y зоне	Кол-во объектов частично в верной только по знаку Y зоне	Финиш (проекция в зоне)	Сумма баллов			
	30 * N	15 * N	10 * N	5 * N	10	100	30 * N	15 * N	10 * N	5 * N	10	100	30 * N	15 * N	10 * N	5 * N	10	100			
Анти-Кот	0	0	1	1	1	25	0	0	2	0	1	30	1	0	2	0	1	60	60	0	Анти-Кот
Рома	2	0	0	0	0	60	0	0	0	0	0	0	1	0	0	2	1	50	60	0	Рома
Zahar	0	0	0	1	0	5	0	0	0	2	0	10	0	0	0	2	0	10	10	0	Zahar
РобоРома						0						0						0	0	0	РобоРома
MaximKa	0	2	0	1	1	45	1	0	0	2	1	50	0	0	1	0	0	10	50	0	MaximKa
Cyber_Basia	0	0	0	0	0	0	1	1	0	0	1	55	0	0	1	0	0	10	55	0	Cyber_Basia
Cyber_Leon	0	0	0	1	0	5	1	0	0	0	0	30	0	1	0	0	0	15	30	0	Cyber_Leon
Cyber_Kat	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	Cyber_Kat
Cyber_Matv	0	0	0	0	0	0	1					30	0	0	0	0	0	0	30	0	Cyber_Matv

МЛАДШАЯ_3_ЦЕПОЧКА

Команда	Попытка 1						Попытка 2						Попытка 3						Лучшая попытка	Степень диплома	Команда
	Координаты введены верно и отображаются на экране	Кол-во остановок в верной точке с сигналящей **(max 3)**	Остановка в **верной** 4-ой точке (доп)	Проекция робота пересекла границу со стороны координатной плоскости	Финиш - проекция в зоне, робот остановился	Подпись	Координаты введены верно и отображаются на экране	Кол-во остановок в верной точке с сигналящей **(max 3)**	Остановка в **верной** 4-ой точке (доп)	Проекция робота пересекла границу со стороны координатной плоскости	Финиш - проекция в зоне, робот остановился	Сумма баллов	Координаты введены верно и отображаются на экране	Кол-во остановок в верной точке с сигналящей **(max 3)**	Остановка в **верной** 4-ой точке (доп)	Проекция робота пересекла границу со стороны координатной плоскости	Финиш - проекция в зоне, робот остановился	Сумма баллов			
	10	18 * N	21	5	10	100	10	18 * N	21	5	10	100	10	18 * N	21	5	10	100			
Yellow Submarine A						0						0						0	0	0	Yellow Submarine A
Yellow Submarine U	1	3	1	1	1	100	1	3	1	1	1	100	1	3	1	1	1	100	100	I	Yellow Submarine U
Cosmobinom	1	3	1	1	1	100						0						0	100	I	Cosmobinom
Robokot						0						0						0	0	0	Robokot
Gleb						0						0						0	0	0	Gleb
Zoya						0						0						0	0	0	Zoya
Чип и Дейл	1	3	0	1	1	79	1	3	0	1	1	79	1	3	0	0	0	64	79	III	Чип и Дейл
Alpha	1	2	0	1	1	61	1	2	0	1	1	61	1	2	0	0	0	46	61	0	Alpha
Boskoos	1	3	1	1	1	100						0						0	100	I	Boskoos
Epsilon	1	0	0	0	0	10	1	1	0	0	0	28	1	3	0	1	0	69	69	0	Epsilon
Artebot	1	3	1	1	1	100	1					10	1	3	1	1	1	100	100	I	Artebot
Успех	1	3	0	1	1	79	1	3				64	1	3	0	0	0	64	79	III	Успех
HoroBot						0						0						0	0	0	HoroBot
Ghost_shadow						0						0						0	0	0	Ghost_shadow
Fire Girls						0						0						0	0	0	Fire Girls
Fire Shadow						0						0						0	0	0	Fire Shadow
Agotanik	1	3	1	1	1	100						0						0	100	I	Agotanik
Матвей	1	2	0	1	0	51	1	3	0	1	1	79	1	3	0	1	1	79	79	III	Матвей
РобоЛайка	1	2	0	1	0	51	1	3	0	0	0	64	1	2	0	0	0	46	64	0	РобоЛайка
Морской бот	1	3	0	1	1	79	1	3	0	0	0	64	1	3	0	1	0	69	79	III	Морской бот
10 в степени e+18	1	0	0	0	0	10	1	3	0	0	0	64	1	3	1	1	1	100	100	I	10 в степени e+18
Daniyar	1	3	1	1	0	90	1	3	0	0	0	64	1	3	1	1	1	100	100	I	Daniyar
ДиФир						0						0						0	0	0	ДиФир
StreemBot	1	0	0	0	0	10	1	0	0	1	1	25	1	3	0	0	0	64	64	0	StreemBot
СТАРТ-ПРО 2	1	3	0	0	0	64	1	3	1	1	1	100	1	3	1	1	1	100	100	I	СТАРТ-ПРО 2
Квантогрыббер	1	3	0	1	1	79	1	3	0	1	1	79	1	3	0	1	1	79	79	III	Квантогрыббер
Импульс 2	1	3	0	1	1	79	1	3	0	1	1	79	1	3	0	1	1	79	79	III	Импульс 2
DS45	1	1	0	0	0	28	0	1	0	1	0	23	0	1				18	28	0	DS45
G1231	1	1	0	0	0	28	1	2	0	0	0	46	0					0	46	0	G1231
Назад	0	2	0	5	1	71	1	3	1	1	1	100	1	3	1	1	1	100	100	I	Назад
KosMos	1	3	1	1	1	100	1	3	1	1	1	100		2	1	1	1	72	100	I	KosMos
"Укротители ЕУЭ	1	1	0	0	0	28	1	0	0	0	0	10	1	3	0	1	1	79	79	III	"Укротители ЕУЭ
Робот_Рома	0	0	0	0	0	0	1	2	0	0	0	46	1	2	0	0	0	46	46	0	Робот_Рома
Робот_Глебушка						0						0						0	0	0	Робот_Глебушка
Робот_Шурик						0						0						0	0	0	Робот_Шурик
Робот_Витя	1	1	0	0	0	28	1	1	0	0	0	28	0	0	0	0	0	0	28	0	Робот_Витя

СРЕДНЯЯ _ 1 _ ПУТЬ

Команда	Попытка 1						Попытка 2						Попытка 3						Лучшая попытка	Степень диплома	Команда
	Пересечение перекрестка в верном направлении	Пересечение верной финишной черты (правильная траектория)	Возвращение на финиш после прохождения верной трассы	Путь возврата отличается от пройденной туда траектории	Финиш (проекция в зоне)	Подпись	Пересечение перекрестка в верном направлении	Пересечение верной финишной черты (правильная траектория)	Возвращение на финиш после прохождения верной трассы	Путь возврата отличается от пройденной туда траектории	Финиш (проекция в зоне)	Сумма баллов	Пересечение перекрестка в верном направлении	Пересечение верной финишной черты (правильная траектория)	Возвращение на финиш после прохождения верной трассы	Путь возврата отличается от пройденной туда траектории	Финиш (проекция в зоне)	Сумма баллов			
	5 * N	10	15	20	5	100	5 * N	10	15	20	5	100	5 * N	10	15	20	5	100			
Паша_Витя	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	10	1	1	1	1	100	100	I	Паша_Витя
Fenix	0	0	0	0	0	0	10	1	1	1	1	100	10	1	1	1	1	100	100	I	Fenix
Файл TXT	0	0	0	0	0	0	10	1	1	1	1	100	10	1	1	1	1	100	100	I	Файл TXT
Шишкин лес	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	5	5	0	Шишкин лес
DA	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	3	0	0	0	0	15	15	0	DA
						0						0						0	0	0	
BardRock	0	0	0	0	0	0	10	1	1	1	1	100	0	0				0	100	I	BardRock
Робогяга	7	0	0	0	0	35	10	1	1	1	1	100	10	1	1	1	1	100	100	I	Робогяга
Робот для жизни	10	1	1	1	1	100	10	1	1	1	1	100	2	0	0	0	0	10	100	I	Робот для жизни
2033	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0					0	0	0	2033
Фарс	0	0	0	0	0	0	10	1	1	1	1	100	10	1	1	1	1	100	100	I	Фарс
DArts	10	1	1	1	1	100	0	0	0	0	0	0	10	1	1	1	1	100	100	I	DArts
Скоропад 1.1	0	0	0	0	0	0	10	1	1	1	1	100	10	1	1	1	1	100	100	I	Скоропад 1.1
SIMKA 2.0	10	1	1	1	1	100	10	1	1	1	1	100	10	1	1	1	1	100	100	I	SIMKA 2.0
Линкуэни	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	0	0	0	0	5	5	0	Линкуэни
						0						0						0	0	0	
Retyre	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0					0	0	0	Retyre
ЮГ-М4	4	0	0	0	0	20	1					5	10	1	1	1	1	100	100	I	ЮГ-М4
NGTop1	10	1	1	1	1	100	10	1	1	1	1	100	0	0	0	0		0	100	I	NGTop1
Дожукин Дмитрий	0	0	0	0	0	0	0					0	0					0	0	0	Дожукин Дмитрий
						0						0						0	0	0	
MAXIMum 1.1	10	1	1	0	1	80	8					40	10	1	1	1	1	100	100	I	MAXIMum 1.1
						0						0						0	0	0	
Инфинити	0	0	0	0	0	0	10	1	1	1	1	100	10	1	1	1	1	100	100	I	Инфинити

СРЕДНЯЯ_3_ЗМЕЙКА

Команда	Попытка 1						Попытка 2						Попытка 3						Лучшая попытка	Степень диплома	Команда
	Кол-во элементов в точке с верными координатами	Проекция робота пересекла границу со стороны координатной плоскости	Финиш - проекция в зоне, робот остановился	Элемент с последней точки в зоне старта / финиша	Это техническое поле	Подпись	Кол-во элементов в точке с верными координатами	Проекция робота пересекла границу со стороны координатной плоскости	Финиш - проекция в зоне, робот остановился	Элемент с последней точки в зоне старта / финиша	Это техническое поле	Сумма баллов	Кол-во элементов в точке с верными координатами	Проекция робота пересекла границу со стороны координатной плоскости	Финиш - проекция в зоне, робот остановился	Элемент с последней точки в зоне старта / финиша	Это техническое поле	Сумма баллов			
	25 * N	5	5	15		100	25 * N	5	5	15		100	25 * N	5	5	15		100			
БША	3	1	0	1		95	3	1	1	1		100	3	1	0	1		95	100	I	БША
Валли	0	0	0	0		0	1	1	0	0		30	1	0	0	0		0	30	0	Валли
Квант	3	1	0	1		95	0	0	0	0		0	3	1	1	1		100	100	I	Квант
Корпорация монс	3	1	1	1		100	3	1	1	1		100	3	1	1	1		100	100	I	Корпорация монс
Плюкмарк	0	0	0	0		0	2	1	1	0		60	3	1	1	1		100	100	I	Плюкмарк
МаСа	0	0	0	0		0	1	0	0	0		25	0					0	25	0	МаСа
СТАРТ-ПРО 1						0	0					0						0	0	0	СТАРТ-ПРО 1
Кибер Котлета	1	0	0	0		25	1	1	0	0		30	1	0	0	0		25	30	0	Кибер Котлета

СТАРШАЯ_1_ГРАФ

Команда	Попытка 1						Попытка 2						Попытка 3						Лучшая попытка	Степень диплома	Команда
	Робот доехал до нужной координаты + сигнал	Финиш после посещения нужной координаты	Робот выбрал один из кратчайших маршрутов	Финиш (проекция в зоне)	Смещение стенки **штраф**	Подпись	Робот доехал до нужной координаты + сигнал	Финиш после посещения нужной координаты	Робот выбрал один из кратчайших маршрутов	Финиш (проекция в зоне)	Смещение стенки **штраф**	Сумма баллов	Робот доехал до нужной координаты + сигнал	Финиш после посещения нужной координаты	Робот выбрал один из кратчайших маршрутов	Финиш (проекция в зоне)	Смещение стенки **штраф**	Сумма баллов			
	30	30	35	5	-30	100	30	30	35	5	-30	100	30	30	35	5	-30	100			
Импульс 1	1	1	1	1		100						0						0	100	I	Импульс 1
Команда_2097_1	0	0	0	0	0	0						0	1	1		1	1	35	35	0	Команда_2097_1
Мобильные роботы - 3	0	0	0	0	0	0						0						0	0	0	Мобильные роботы - 3
Мобильные роботы -2	0	0	0	0	0	0	1	1	0	1	1	35	1	1		1	1	35	35	0	Мобильные роботы -2
Мобильные роботы - 1	0	0	0	0	0	0	1	1		1		65	1	1		1		65	65	0	Мобильные роботы - 1
ну_не_знаю	0	0	0	0	0	0						0						0	0	0	ну_не_знаю
Мобильные роботы - 4	0	0	0	0	0	0						0					1	-30	0	0	Мобильные роботы - 4

СТАРШАЯ_2_ТИР

Команда	Попытка 1						Попытка 2						Попытка 3						Лучшая попытка	Степень диплома	Команда
	Кол-во указанных верных квадратов мишени	Кол-во указанных верных квадратов мишени **без зеркала. ШТРАФ**	Соблюдена верная последовательно сть указаний	Кол-во указанных неверных квадратов мишени	Робот выключал лазер между указаниями	Подпись	Кол-во указанных верных квадратов мишени	Кол-во указанных верных квадратов мишени **без зеркала. ШТРАФ**	Соблюдена верная последовательно сть указаний	Кол-во указанных неверных квадратов мишени	Робот выключал лазер между указаниями	Сумма баллов	Кол-во указанных верных квадратов мишени	Кол-во указанных верных квадратов мишени **без зеркала. ШТРАФ**	Соблюдена верная последовательно сть указаний	Кол-во указанных неверных квадратов мишени	Робот выключал лазер между указаниями	Сумма баллов			
	15 * N	-7 * N	30	-5 * N	10	100	15 * N	-7 * N	30	-5 * N	10	100	15 * N	-7 * N	30	-5 * N	10	100			
Рома Шлоков						0	4	4	1		1	72						0	72	III	Рома Шлоков
Егор	0	0	0	3	1	-5	4		1		1	100						0	100	I	Егор
Меткий стрелок 2	0	0	0	0	0	0	3	3	1	1	1	59						0	59	0	Меткий стрелок 2
MasterUnit	2	0	1	2	1	60	4		1		1	100	4	0	1		1	100	100	I	MasterUnit
Мобильные робо	1	1	0	3	1	3				4	1	-10	2		1	2	1	60	60	0	Мобильные робо

СТАРШАЯ_3_ЛОКАЛИЗАЦИЯ

Команда	Попытка 1						Попытка 2						Попытка 3						Лучшая попытка	Степень диплома	Команда
	Кол-во элементов в верном месте	Проекция робота пересекла границу со стороны координатной плоскости	Финиш - проекция в зоне, робот остановился	Это техническое поле		Подпись	Кол-во элементов в верном месте	Проекция робота пересекла границу со стороны координатной плоскости	Финиш - проекция в зоне, робот остановился	Это техническое поле		Сумма баллов	Кол-во элементов в верном месте	Проекция робота пересекла границу со стороны координатной плоскости	Финиш - проекция в зоне, робот остановился	Это техническое поле		Сумма баллов			
	25 * N	15	10			100	25 * N	15	10			100	25 * N	15	10			100			
ССР-1	3	1	1			100	3	1	1			100	0	0	0			0	100	I	ССР-1
ЯрД	1	1	1			50	3	1	1			100	3	1	1			100	100	I	ЯрД