

РЕГЛАМЕНТ СОРЕВНОВАНИЙ «СЛЕДОВАНИЕ ПО ЛИНИИ»

Идея соревнования и регламент: myROBOT.ru

1. Условия состязания

- 1.1. За наиболее короткое время робот, следуя черной линии, должен добраться от места старта до места финиша.
- 1.2. На прохождение дистанции дается максимум 3 минуты.
- 1.3. Если робот потеряет линию более чем на 5 секунд, он будет дисквалифицирован.

Покидание линии, при котором никакая часть робота не находится над линией, может быть допустимо только по касательной и не должно быть больше чем три длины корпуса робота. Длина робота в этом случае считается по колесной базе.

- 1.4. Во время проведения состязания участники команд не должны касаться роботов.

2. Трасса

- 2.1. Цвет полигона - белый.
- 2.2. Цвет линии – черный.
- 2.3. Ширина линии - 27 мм.
- 2.4. Радиус кривизны линии – 150 мм.

3. Робот

- 3.1. Максимальная ширина робота 30 см, длина - 30 см.
- 3.2. Вес робота не должен превышать 3 кг.
- 3.3. Робот должен быть автономным.
- 3.4. Можно использовать не более 2-х датчиков цвета/света Lego EV3 или NXT.

4. Правила отбора победителя

- 4.1. На прохождение дистанции каждой команде дается не менее двух попыток (точное число определяется судейской коллегией в день проведения соревнований).
- 4.2. В зачет принимается лучшее время из попыток.
- 4.3. Если робот потеряет линию более чем на 5 секунд и/или «срежет» траекторию движения, он будет дисквалифицирован.
- 4.4. Победителем будет объявлена команда, потратившая на преодоление дистанции наименьшее время.

EV3 и NXT соревнуются против EV3 и NXT
Arduino соревнуется с Arduino