

РЕГЛАМЕНТ СОРЕВНОВАНИЙ «СЛЕДОВАНИЕ ПО ЛИНИИ»

Версия 1.0 от 5 апреля 2017 г.

1. Характеристики поля и линии

- 1.1. Цвет полигона - белый.
- 1.2. Цвет линии – черный.
- 1.3. В таблице 1 приведены характеристики линии

Таблица 1. Характеристики линий

Характеристика	Параметры
Ширина линии	50 мм
Радиус кривизны ¹	не менее 300 мм

- 1.4. Линии старта и финиша обозначены жёлтым цветом.
- 1.5. Линия начинается в зоне старта и заканчивается в зоне финиша.
- 1.6. Линия ни в каком месте не должна пересекать саму себя.
- 1.7. Горки и шпильки возможны, но при этом соседние участки линии должны располагаться на расстоянии не менее 15 см, при измерении от центра каждого участка линии.
- 1.8. Минимальное расстояние, на которое линия должна приближаться к концу соревновательного поля должно быть не менее 15 см, при измерении от центра линии.

2. Робот

- 2.1 Размер роботов должен быть не более 40x40 см
- 2.2 Робот должен быть полностью автономным после старта. В противном случае робот может быть дисквалифицирован.
- 2.3 Роботы должны быть изготовлены из образовательных конструкторов.
- 2.4 К образовательным конструкторам относятся конструкторы фирм Lego, Fischertechnik, VEX, Huna, TRIK, Robotics.
- 2.5 В конструкциях роботов разрешены пластиковые детали ручного изготовления или напечатанные на 3D-принтере. Любая электроника может быть использована только из образовательного конструктора

¹ Подразумевается радиус кривизны в любой точке линии.

3. Порядок проведения состязаний

- 3.1. . Время заезда отсчитывается от момента пересечения роботом линии старта до момента пресечения роботом линии финиша.
- 3.2. Робот пересекает линию, когда самая передняя его часть касается или пересекает линию
- 3.3. На выполнение одной попытки роботу даётся: - 1 минута;
- 3.4. Время попыток должно быть зафиксировано электронной системой ворот или судьей по секундомеру, в зависимости от доступности оборудования. В любом случае зафиксированное время должно быть окончательным.
- 3.5. Как только робот пересекает линию старта, он должен оставаться полностью автономным. В противном случае он будет дисквалифицирован.
- 3.6. Робот, блуждающий по соревновательному полю, должен быть дисквалифицирован.
- 3.7. Считается, что робот покинул соревновательное поле, когда любое колесо, нога или гусеница полностью сошли с поля.
- 3.8. Считается, что робот покинул линию (сошёл с линии), если никакая часть робота не находится над линией. Длина робота в этом случае считается по колесной базе.
- 3.9. При выступлении допускается покидание линии только по касательной, при условии, что расстояние от робота до линии не превышает трёх длин корпуса робота. Если робот потеряет линию более, чем на 5 секунд, он должен быть дисквалифицирован.
- 3.10. Если робот срезал участок траектории, то он должен быть дисквалифицирован.

4. Порядок отбора победителя

- 4.1. В соревновании робот участника стартует и финиширует на одной стартовой позиции. По обоюдному согласию участников могут проводиться парные заезды. На прохождение дистанции каждой команде дается не менее двух попыток (точное число определяется судейской коллегией в день проведения соревнований). В зачет принимается лучшее время из попыток.
- 4.2. Победителем будет объявлена команда, потратившая на преодоление дистанции наименьшее время.
- 4.3. Если при прохождении дистанции один из роботов сходит с дистанции и мешает другому роботу продолжить движение, то заезд повторяется заново.
- 4.4. . Если при прохождении дистанции робот многократно мешает сопернику, то он может быть дисквалифицирован с данного заезда по решению судьи.

5. Несогласие с результатом

- 5.1. Возражения против решений судей не рассматриваются.

5.2. При нарушении какого-либо правила проведения данных состязаний, капитан или руководитель команды может представить свою жалобу в организационный комитет или судье лично, но лишь до того, как состязания закончатся.