

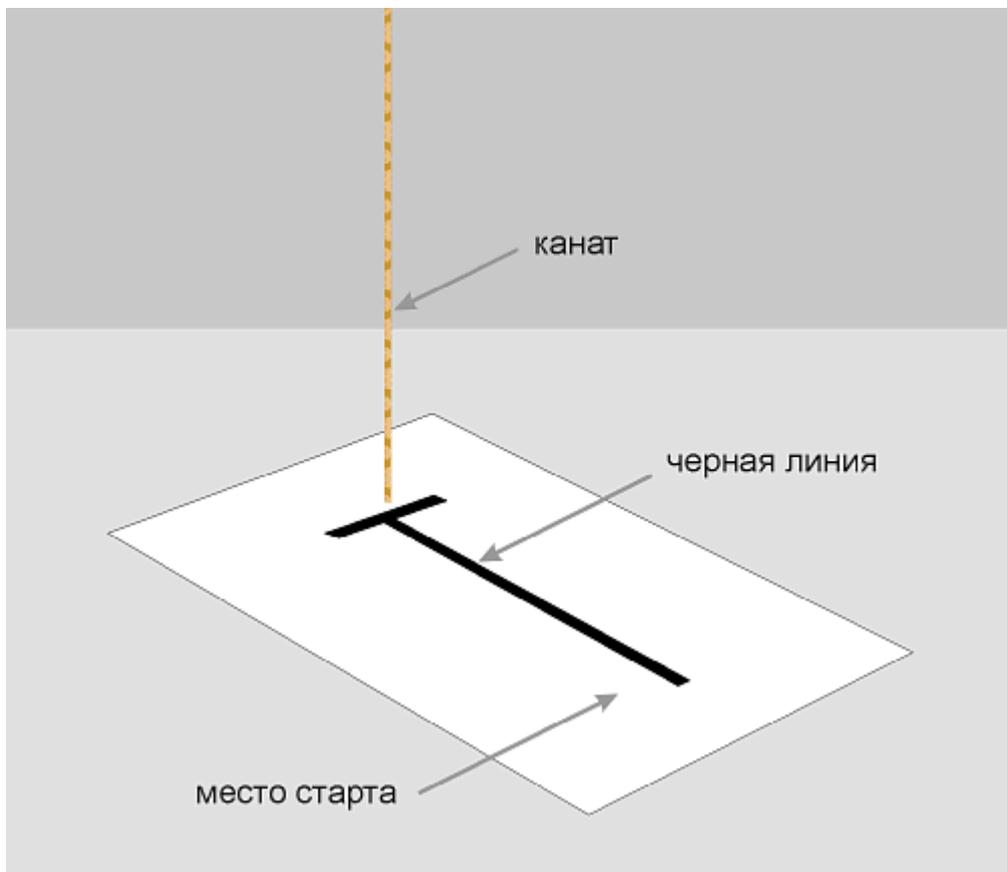
Регламент соревнований «КАНАТ»

1.0 от 30.06.2009 г.

по версии Открытого робототехнического турнира на Кубок Политехнического музея

1. Условия состязания

1. Робот должен самостоятельно подъехать к вертикально висящему канату и подняться по нему на высоту 1 метр за минимальное время.
2. Время движения измеряется с момента старта робота до момента, когда нижняя часть робота достигла высоты 1 метр.
3. Робот должен оставаться на высоте 1 метр минимум 3 секунды.
4. Во время проведения состязания участники команд не должны касаться роботов.
5. Максимальное время проведения соревнования - 3 минуты.



2. Игровое поле

1. Игровое поле представляет собой белую прямоугольную площадку.
2. От места старта к канату проходит прямая черная линия шириной 5 см и длиной 100 см.
3. Основная линия заканчивается перпендикулярной Т-образной линией шириной 5 см и длиной 30 см.
4. Канат подвешивается над точкой пересечения линий.

5. Нижний конец каната должен находиться не выше чем в 3 см от поверхности игрового поля.
6. Канат. Участникам на выбор предоставляются стандартные джутовые (пеньковые) витые канаты диаметром от 7 до 12 мм.
7. Длина каната - 150 см.

3. Робот

1. Робот должен быть полностью автономным.
2. Все элементы конструкции, включая питание, должны находиться непосредственно на самом роботе.
3. Масса робота не должна превышать 5 кг.
4. Максимальная ширина робота 30 см, длина 30 см, высота 30 см.

4. Состязание

1. Перед началом состязания робот должен находиться в месте старта на черной линии, идущей по направлению к канату.
2. На подготовку робота отводится не более 2-х минут.
3. В случае, если робот падает с каната, засчитывается максимальная преодоленная высота (от игрового поля до нижней части робота).

5. Правила отбора победителей

1. На прохождение дистанции каждой команде дается не менее двух попыток (точное число определяется судейской коллегией в день проведения соревнований).
2. В зачет принимается лучшее время из попыток.
3. Побеждает команда, потратившая на подъем наименьшее время.