



**ВСЕРОССИЙСКАЯ ОЛИМПИАДА ШКОЛЬНИКОВ**  
**ТРУД 2024-25гг**

**Муниципальный этап. 9 классы.**

**Профиль «Техника, технологии и техническое творчество»**

**РОБОТОНЕХНИКА Практический тур**

**(время на выполнение задания - 90 минут)**

Необходимое оборудование

- Arduino UNO или аналог - 1 шт.
- Компьютер с установленной средой программирования Arduino IDE.
- Макетная плата (170 контактов и более) - 1 шт.
- Коллекторный электродвигатель - 1 шт.
- Драйвер двигателя (на основе чипа L293D или аналог) - 1 шт.
- Ультразвуковой датчик HC-SR04 (или аналог) - 1 шт.
- Светодиод красный - 1 шт.
- Светодиод зелёный - 1 шт.
- Источник питания 6-12В.
- Иные компоненты при необходимости (участник может использовать дополнительные электронные компоненты при необходимости).

Практическое задание может быть выполнено в симуляторе Tinkercad <https://www.tinkercad.com> или с использованием электронных компонентов.

Легенда:

В конструкторском бюро разрабатывается новая модель системы автоматического торможения беспилотного автомобиля. Датчик расстояния отслеживает препятствие перед автомобилем и пропорционально снижает скорость его двигателя. Также присутствует аварийная кнопка, которая останавливает двигатель. В системе есть два светодиода: красный горит при аварийной остановке, зелёный в обычном режиме.

Необходимо собрать устройство и написать для него программу, управляющую работой электродвигателя.

- при отсутствии препятствия перед ультразвуковым датчиком, электродвигатель вращается со своей максимальной скоростью при данном напряжении;
  - если перед ультразвуковым датчиком появляется препятствие, скорость двигателя пропорционально снижается (от максимальной скорости при отсутствии препятствия перед датчиком до полной остановки двигателя при минимальном расстоянии);
  - нажатие на кнопку аварийной остановки выключает двигатель и переключает зелёный светодиод на красный;
  - повторное нажатие на аварийную кнопку переводит систему в обычный режим, включает электродвигатель и переключает красный светодиод на
- Методика тестирования устройства
1. При запуске программы должен начать светиться зелёный светодиод, красный не светится. Результат фиксируется.
  2. После запуска программы необходимо переместить ползунок ультразвукового датчика за пределы области срабатывания датчика. Двигатель должен начать вращаться с максимальной скоростью. Результат фиксируется.
  3. Ползунок ультразвукового датчика смещается на расстояние 168 см. Мотор должен вращаться со скоростью 50 % от максимальной. Результат фиксируется.
  4. Ползунок ультразвукового датчика смещается на расстояние 84 см. Мотор должен вращаться со скоростью 25 % от максимальной. Результат фиксируется.
  5. При нажатии на кнопку аварийной остановки красный светодиод включается, зелёный светодиод и мотор выключаются. Результат фиксируется.
  6. При повторном нажатии на кнопку система переходит в стандартный режим работы (скорость мотора меняется пропорционально расстоянию перед ультразвуковым датчиком). Результат фиксируется.
  7. Оцениваются программа и сборка устройства.

На выполнение практического задания участнику даётся 120 минут. За это время ему предоставляются 2 попытки. Участник может сообщить о своём желании сделать зачётную попытку в любое время. Время тестирования не входит во время подготовки (120 минут). Если по истечении времени

подготовки участник не сделал ни одной попытки, производится сразу две попытки подряд.

В зачёт идёт результат лучшей из попыток.

### Критерии оценки

№	Действие	Баллы
1	Мотор вращается в одном из состояний системы	5
2	Мотор изменяет свою скорость пропорционально расстоянию перед ультразвуковым датчиком	6
3	Нажатие кнопки останавливает мотор	4
4	Повторное нажатие кнопки переводит систему в стандартный режим (двигатель работает со скоростью, пропорциональной расстоянию)	5
5	При работе в стандартном режиме горит зелёный светодиод, при аварийной остановке - красный	5
6	Код программы оптимизирован	2
7	Читаемость кода (наличие комментариев к основным блокам кода, информативные имена переменных, выделение отступами циклов и т. д.). <i>Возможно выставление частичных баллов</i>	2
8	Составлена принципиальная схема электрических соединений собранного устройства.	4
9	Устройство собрано верно и аккуратно.  <i>(Использованы разноцветные перемычки для соединения контактов компонентов, отсутствуют ошибки при подключении компонентов, соединения выполнены должным образом.)</i>	2
	<b>Итого</b>	<b>35</b>

**Индивидуальный протокол участника № участника\_\_\_\_\_**

<b>№</b>	<b>Критерии</b>	<b>Макс балл</b>	<b>1 попытка</b>	<b>2 попытка</b>
<b>1</b>	<b>Мотор вращается в одном из состояний системы</b>	<b>5</b>		
<b>2</b>	<b>Мотор изменяет свою скорость пропорционально расстоянию перед ультразвуковым датчиком</b>	<b>6</b>		
<b>3</b>	<b>Нажатие кнопки останавливает мотор</b>	<b>4</b>		
<b>4</b>	<b>Повторное нажатие кнопки переводит систему в стандартный режим (двигатель работает со скоростью, пропорциональной расстоянию)</b>	<b>5</b>		
<b>5</b>	<b>При работе в стандартном режиме горит зелёный светодиод, при аварийной остановке - красный</b>	<b>5</b>		
<b>6</b>	<b>Код программы оптимизирован</b>	<b>2</b>		
<b>7</b>	<b>Читаемость кода (наличие комментариев к основным блокам кода, информативные имена переменных, выделение отступами циклов и т. д.). <i>Возможно выставление частичных</i></b>	<b>2</b>		
<b>8</b>	<b>Составлена принципиальная схема электрических соединений собранного устройства.  <i>Возможно выставление частичных</i></b>	<b>4</b>		
<b>9</b>	<b>Устройство собрано верно и аккуратно.  <i>(Использованы разноцветные перемычки для соединения контактов компонентов, отсутствуют ошибки при подключении компонентов, соединения выполнены должным образом.)</i></b>	<b>2</b>		
<b>Итого за попытку</b>				
<b>Итого за задание</b>				

В зачёт идёт результат лучшей из попыток. Максимальный балл за работу - 35.