

| Регион | | Направление | | Класс | | Тур | | | Номер участника | | |
|--------|--|-------------|---|-------|--|-----|---|---|-----------------|--|--|
| | | Р | Т | | | - | П | - | | | |

Карта контроля для 10-11 классов

| № | Критерии оценивания | Балл | Кол-во баллов, выставленных членами жюри | | |
|---|---|------|--|---|-------------------|
| | | | 1 | 2 | Лучшая попытка |
| 1 | После нажатии на кнопку старт происходит индикация начала работы программы, робот выехал из зоны старта (все точки вертикальной проекции робота покинули стартовую зону) | 2 | | | |
| 2 | Робот верно посетил зону контроля (вертикальная проекции робота пересекает квадрат желтого цвета), соответствующую номерным зонам 0-9 во время остановки робота не менее чем на 1 секунду | 1x10 | | | |
| 3 | Робот в соответствии с заданием вытолкнул одиночные кубики (проекция кубиков покинула красную зону) | 2x4 | | | |
| 4 | Башенки остались на месте (при ненулевом балле за выполнение 3-го пункта, проекция всех кубиков полностью в красной зоне) | 4 | | | |
| 5 | Робот остановился в зоне контроля (вертикальная проекции робота пересекает квадрат желтого цвета), производя верную индикацию изначального расположения всех элементов. | 5 | | | |
| 6 | Составлена электрическая принципиальная схема ЭЗ робота на базе Arduino (в соответствии с ГОСТ 2.702-2011), соответствующая роботу участника. | 3 | | | |
| 7 | Код взаимосвязан с заданием и выполняет осмысленные действия. Программа компилируется без ошибок. Код программы оптимизирован (в коде используются циклы, ветвления, регуляторы). Читаемость кода (наличие комментариев к основным блокам кода, информативные имена переменных, выделение отступами циклов и т.д.) | 2 | | | |
| 8 | Отсутствие грубых ошибок в конструкции робота (незакрепленные или плохо закрепленные части, провод касается колеса и пола, шины соприкасаются с деталями шасси и т.д.) | 1 | | | |
| | Максимальные баллы: | 35 | Итого: | | |

Общее количество баллов за выполнение пунктов задания не может быть меньше 0.