Перед сдачей каждого модуля необходимо громко и четко произнести: **«Старт попытки»**, после окончания сдачи необходимо произнести: **«Стоп попытки»**

Модули внутри оценочного блока сдаются последовательно без тренировок и программирования после фразы **«Мы готовы к сдаче»**.

Команда должна четко и громко проговаривать какое задание сейчас сдает, какие действия для этого будет совершать и указать по нажатию на какую кнопку запускает программу.

В режиме телеуправления команда может выполнять действия до достижения результата в рамках своего времени.

Для заданий «С» - поле расчищено. Команды самостоятельно размещают нужные им элементы поля для сдачи заданий.

Для заданий «E,F,G» - поле застроено. Команды самостоятельно застраивают поле. Эксперты должны убедиться в правильности застройки поля перед оценкой. Эксперт подтверждает правильность застройки поля.

Во временном блоке сдачи (оранжевый) команде предоставляется 19 минут для выполнения заданий и **1 минута в конце для приведения застройки поля в исходное состояние.**

Конкретизация задания:

Команды должны громко и четко проговаривать какая реакция робота должна быть при проверке работы датчиков.

Эксперты указывают, когда команде совершать действия для определения работы датчика после запуска программы робота.

**С2 Базовое программирование, Телеуправление.**

* Робот стартует из стартовой зоны, должен захватить шар из стартового загона и разместить его в нижней зоне.
* Робот стартует из стартовой зоны, должен захватить шар из стартового загона и разместить его в верхней зоне.
* Робот стартует из стартовой зоны, должен захватить шар расположенный у нижней зоны и разместить его в верхней зоне.
* Робот стартует из стартовой зоны, должен выполнить низкий подвес
* Робот стартует из стартовой зоны, должен выполнить высокий подвес

**С3 Базовое программирование, Автономно.**

* Робот стартует из стартовой зоны, должен захватить шар из стартового загона и разместить его в нижней зоне.
* Робот стартует из стартовой зоны, должен захватить шар из стартового загона и разместить его в верхней зоне.
* Робот стартует из стартовой зоны, должен захватить шар, расположенный у нижней зоны и разместить его в верхней зоне.
* Робот стартует из стартовой зоны, должен выполнить низкий подвес
* Робот стартует из стартовой зоны, должен выполнить высокий подвес

**Е2 Проверка эксплуатационных характеристик. Телеуправление с прямой видимостью**

Фиксация проводится в течение заезда, а не по окончании.

* Все мячи убраны из стартового загона стартовой зоны (достаточно 5)
* Все мячи убраны из стартового загона соседней зоны (достаточно 5)
* Мяч поместили внутри низкой зоны со стороны стартовой зоны (дост. 1)
* Мяч поместили внутри низкой зоны с соседней зоны (достаточно 1)
* Мяч поместили внутри высокой зоны со стороны стартовой зоны (дост. 1)
* Мяч поместили внутри высокой зоны с соседней зоны (дост. 1)
* Робот выполнил низкий подвес
* Робот выполнил высокий подвес

**Е3- Е4 Проверка эксплуатационных характеристик. Автономно.**

Фиксация проводится в течение заезда, а не по окончании

• мячи убраны из стартового загона стартовой зоны (достаточно 3)

• мячи убраны из стартового загона соседней зоны (достаточно 3)

• Мяч поместили внутри низкой зоны со стороны стартовой зоны (дост. 1)

• Мяч поместили внутри низкой зоны с соседней зоны (дост. 1)

• Мяч поместили внутри высокой зоны со стороны стартов. зоны (дост. 1)

• Мяч поместили внутри высокой зоны с соседней зоны (дост. 1)

Робот после всех действий выполнил низкий подвес и зафиксировался

Робот после всех действий выполнил высокий подвес и зафиксировался

**F1 Проверка эксплуатационных характеристик. Автономно.**

• Все Мячи убрали из стартового загона стартовой зоны

• Все Мячи убрали из стартового загона соседней зоны

• Мяч поместили внутри низкой зоны со стороны стартовой зоны

• Мяч поместили внутри низкой зоны с соседней зоны

• Мяч поместили внутри высокой зоны со стороны стартовой зоны

• Мяч поместили внутри высокой зоны с соседней зоны

Робот после всех действий выполнил низкий подвес и зафиксировался

Робот после всех действий выполнил высокий подвес и зафиксировался

**F2 –F3 Испытание и Ввод в эксплуатацию**

оценка эффективности. Автономно (по завершении заезда)

• Мячи убрали из стартового загона стартовой зоны

• Мячи убрали из стартового загона соседней зоны

• Мяч поместили внутри низкой зоны со стороны стартовой зоны

• Мяч поместили внутри низкой зоны с соседней зоны

• Мяч поместили внутри высокой зоны со стороны стартовой зоны

• Мяч поместили внутри высокой зоны с соседней зоны

Робот после всех действий выполнил низкий подвес и зафиксировался

Робот после всех действий выполнил высокий подвес и зафиксировался