5-6

**В роботе может быть использовано не более двух датчиков освещенности. Остальные сенсоры могут быть на усмотрение участника.**

Управление мобильной платформой:

* Движение по черной линии
* Движение прямо
* Разворот на угол кратный̆ 90

Определение расстояния до объекта

Понимание базовых принципов работы используемых сенсоров

Понимание базовых принципов работы используемых двигателей

Простейший̆ механизм для захвата и транспортировки объекта (не более 60 х 60 х 120 мм) по плоскости

Операции с переменными: чтение запись, сравнение.

Умение использовать базовые алгоритмические структуры: циклы, ветвления

7-8  
**В роботе может быть использовано не более двух датчиков освещенности. Остальные сенсоры могут быть на усмотрение участника.**

Управление мобильной платформой:

* Движение по черной линии
* Движение прямо
* Разворот на угол кратный̆ 90

Определение расстояния до объекта

Понимание базовых принципов работы используемых сенсоров

Понимание базовых принципов работы используемых двигателей

Простейший̆ механизм для захвата и транспортировки объекта (не более 60 х 60 х 120 мм) по плоскости

Операции с переменными: чтение запись, сравнение.

Использование базовых алгоритмических структур: циклы, ветвления

9-11

Управление мобильной платформой:

* Движение по черной линии
* Обнаружение поперечных линий
* Движение прямо
* Разворот на угол кратный̆ 90

Определение расстояния до объекта

Понимание базовых принципов работы используемых сенсоров

Понимание базовых принципов работы используемых двигателей

Механизм для точного захвата и транспортировки объекта (не более 60 х 60 х 120 мм) по плоскости

Операции с массивами: запись, поиск, обработка

Операции с переменными

Ориентирование и навигация на заранее известном поле