

СОГЛАСОВАНО  
Глава Сосьвинского  
муниципального округа  
Свердловской области

  
М.Д. Вихарева  
«4» марта 2026 г.



УТВЕРЖДАЮ  
Управляющий Администрацией  
Северного управленческого округа  
Свердловской области

  
А.В. Вервейн  
«6» марта 2026 г.



## ПОЛОЖЕНИЕ

об окружных соревнованиях по робототехнике «Зимнее ралли - 2026», посвященных Году единства народов России

### 1. Общие положения

Настоящее Положение определяет порядок организации и проведения открытых окружных соревнований по робототехнике (далее – соревнования), его организационное, методическое обеспечение, порядок участия в соревнованиях, определение победителей и призеров.

### 2. Цель и задачи соревнований

**Цель:** поддержка и развитие детского технического творчества, образовательной робототехники среди детей и подростков, привлечение молодёжи в инженерно-техническую сферу профессиональной деятельности и патриотическое воспитание молодого поколения.

#### Задачи:

- формирование интереса к рационализаторской, изобретательской, проектной деятельности посредством организации творческого соревнования по разработке инновационных проектов и решению изобретательских и рационализаторских задач;
- привлечение детей к техническому творчеству в области робототехники и Lego-конструирования;
- стимулирование интереса обучающихся к углубленному изучению авиационной техники и основ теории полета моделей;
- выявление талантливых детей и подростков, склонных к интеллектуальной творческой деятельности в сфере техники и технологий, создание условий для их дальнейшего интеллектуального и творческого развития;
- патриотическое воспитание молодого поколения, гражданственности, чувства национальной гордости и уважения к подвигам ветеранов Великой Отечественной войны, труженикам тыла.

### **3. Участники соревнований**

К участию в соревнованиях допускаются обучающиеся учреждений дополнительного образования и общеобразовательных организаций Северного управленческого округа Свердловской области в возрасте от 7 до 18 лет.

Состав команды 1-2 человека для участия в любой состязательной категории. Количество команд от учреждения не ограничено, одна команда может участвовать во всех категориях.

### **4. Организаторы соревнований**

4.1. Администрация Северного управленческого округа Свердловской области;

4.2. Администрация Сосьвинского муниципального округа Свердловской области;

4.3. Отраслевой орган администрации Сосьвинского муниципального округа Свердловской области «Управление образования»;

4.4. Муниципальное бюджетное образовательное учреждение дополнительного образования Дом детского творчества п.г.т. Сосьва (далее – Учреждение);

4.5. Общее руководство возлагается на МБОУ ДО ДДТ п.г.т. Сосьва.

### **5. Место и время проведения соревнований**

Соревнования проводятся **13 – 15 марта 2026 года** на базе МБОУ ДО Дом детского творчества п.г.т. Сосьва, расположенного по адресу: Свердловская область, Серовский район, п.г.т. Сосьва, ул. Балдина, д. 49.

**13 марта 2026 года**

Регистрация: 10-00 – 10-30.

Время начала соревнований: 11-00.

**15 марта 2026 года**

Регистрация: 10-00 – 10-30.

Время начала соревнований: 11-00. Подать заявку для участия в соревнованиях можно до **11.03.2026 года** включительно. Заявки направлять: [soswa@mail.ru](mailto:soswa@mail.ru)

**Внимание!** Заявки заполняются в электронном виде на каждого участника (команду) согласно приложению № 13. Все участники, подавшие заявки на соревнования, автоматически дают согласие на обработку их персональных данных, согласно Федерального закона от 27 июля 2006 г. № 152-ФЗ «О персональных данных».

Справки по телефону:

8-902-278-74-87 Карпов Сергей Владимирович, педагог дополнительного образования МБОУ ДО ДДТ п.г.т. Сосьва.

## 6. Организация соревнований

6.1. Доставка участников соревнований к месту мероприятий осуществляется за счет командирующих организаций.

6.2. Питание участников осуществляется за счет командирующих организаций.

6.3. Соревнования проводятся в течение двух дней, каждая команда заявляется согласно выбранной категории и участвует в мероприятии в день проведения данной категории.

## 7. Технические требования

Для участия в соревновательных категориях каждая команда привозит с собой наборы конструкторов, ноутбуки, удлинители. Робот на соревнование доставляется в собранном состоянии.

## 8. Программа соревнований

**13 марта 2026 года**

8.1. «Гонки» на основе конструктора Lego Education Wedo 2.0

(Приложение № 1);

8.2. «Гонки» на основе конструктора Lego Education Wedo 1.0

(Приложение № 2);

8.3. «Гонки» на основе конструктора Lego Mindstorms EV3 или NTX

(Приложение № 3);

8.4. «Кубок Сосьвы» на основе конструктора Lego Mindstorms EV3 или

NTX (Приложение № 4);

8.5. «Кубок Сосьвы» на основе конструктора Lego Education Wedo 2.0

(Приложение № 5);

8.6. «Кубок Сосьвы, FPV режим» на основе конструктора Lego Mindstorms

EV3 или NTX (Приложение № 6);

**15 марта 2026 года.**

8.7. «Гонки» открытая категория (Приложение № 7).

8.8. «Кубок Сосьвы» открытая категория (Приложение № 8);

8.9. «Кубок Сосьвы, FPV режим» открытая категория (Приложение № 9);

8.10. «Гонки» открытая категория (Приложение № 10);

8.11. «Соревнования БПЛА FPV режим» (Приложение № 11);

8.12. «Соревнования БПЛА визуальный режим» (Приложение № 12).

### **9.Подведение итогов соревнований, награждение**

Итоги соревнований подводятся на основании результатов, занесенных в протокол конкурсов. Всем участникам соревнований вручаются именные сертификаты. Победители, занявшие 1, 2 и 3 места в каждой категории согласно заявленному возрасту 7-10 лет, 11-14 лет, 15-18 лет, награждаются грамотами.

**«Гонки»  
на основе конструктора Lego Education Wedo 2.0**

**Состав команды для участия** – 1 – 2 человека.

При себе иметь ноутбук, удлинитель.

**Описание задания.**

Создать робота, управляемого дистанционно по протоколу Bluetooth, способного преодолеть трассу со снежным покрытием.

**1. Требования к полю.** Твердый снег, на трассе присутствуют препятствия в виде горки, небольших сугробов.

**2. Требования к роботам.**

Робот должен быть собран из конструктора **Lego Education Wedo 2.0**. Робот управляется дистанционно по протоколу Bluetooth средствами по выбору участника. По весу, выбору типа движителя, колеса, гусеницы, ограничений нет.

**3. Порядок проведения состязания.** Трасса проходится 2 раза, в зачет идет время лучшей из 2 попыток.

**4. Правила определения победителя.** Победитель определяется по наименьшему времени прохождения.

**«Гонки»  
на основе конструктора Lego Education Wedo 1.0**

Состав команды для участия – 1 – 2 человека.

**Описание задания.**

Создать робота, способного преодолеть трассу со снежным покрытием.

**1. Требования к полю.** Твердый снег, на трассе присутствуют препятствия в виде горки, небольших сугробов.

**2. Требования к роботам.**

Робот должен быть собран из конструктора **Lego Education Wedo 1.0** и ресурсный набор **LEGO Education WeDo 9585**. Робот запускается с помощью батарейного блока. По весу, выбору типа движителя, колеса, гусеницы, ограничений нет.

**3. Порядок проведения состязания.** Трасса проходится 2 раза, в зачет идет время лучшей из 2 попыток.

**4. Правила определения победителя.** Победитель определяется по наименьшему времени прохождения.



**«Прохождение трассы»  
на основе конструктора LegoMindstorms EV3 или NTX**

Состав команды 1-2 человека.

**Описание задания.**

Создать робота, управляемого дистанционно по протоколу Bluetooth, способного преодолеть трассу со снежным покрытием.

**1. Требования к полю.** Твердый снег, на трассе присутствуют препятствия в виде горки, небольших сугробов.

**2. Требования к роботам.**

Робот должен быть собран из конструктора LEGO Mindstorms EV3 или NTX. Робот управляется дистанционно по протоколу Bluetooth средствами по выбору участника. По весу, выбору типа двигателя, колеса, гусеницы, ограничений нет.

**3. Порядок проведения состязания.** Трасса проходится 2 раза, в зачет идет время лучшей из 2 попыток.

**4. Правила определения победителя.** Победитель определяется по наименьшему времени прохождения.

## **«Кубок Сосьвы» на основе конструктора Lego Mindstorms EV3 или NTX**

### **Описание задания.**

Создать робота, управляемого дистанционно по протоколу Bluetooth, способного преодолеть полосу препятствий.

Участникам представлен полигон, на котором смоделированы участки различной сложности: от пересеченной местности до последствий катастроф, таких, как землетрясение, цунами, обвалы, грязевые сходы и так далее. Цель соревнований на таком полигоне состоит в том, чтобы вдохновить и стимулировать юных робототехников на создание роботов, способных работать в условиях экстремальных ситуаций, полностью заменяя человека, либо же действуя в качестве помощника.

Робот должен за наиболее короткое время, дистанционно управляемый, пройти наибольшее количество участков полигона от места старта до места финиша.

**1.Требования к полю.** Реконфигурируемая (порядок может меняться) полоса препятствий состоит из ячеек с разным наполнением. Конфигурация полигона меняется каждые соревнования и не сообщается участникам заранее. Возможные участки полигона, описаны ниже. Ячейки размером 650мм x 650 мм.

### **2.Требования к роботам.**

Робот должен быть собран из конструктора LEGO Mindstorms EV3 или NTX. Робот управляется дистанционно по протоколу Bluetooth средствами по выбору участника. По весу, выбору типа двигателя, колеса, гусеницы, ограничений нет. В конструкции запрещено использовать клей, скотч, веревки, резинки для закрепления деталей между собой.

### **3.Порядок проведения состязания.**

Оператор у робота может быть только один. Допускается смена оператора робота между попытками (заездами). Соревнования состоят из 2-х попыток для каждой команды. В финальный список баллов идет лучшая из попыток. Каждая из представленных ячеек полигона не обязательна к выполнению, оператор может объехать ячейку. За каждую пройденную ячейку команда получает 10 баллов. В случае переворота робота судья ставит робота на завершение предыдущей ячейки.

Вмешательство в ремонт может осуществлять как оператор, так и любой участник команды.

### **4. Правила определения победителя.**

В зачет идет количество баллов, полученных за прохождение дистанции. В случае, если количество баллов одинаково, побеждает команда с наименьшим временем.

**Возможные варианты ячеек полигона:**

**«Кубок Сосьвы» на основе конструктора  
Lego Education Wedo 2.0.**

**Описание задания.**

Создать робота, управляемого дистанционно по протоколу Bluetooth, способного преодолеть полосу препятствий.

Участникам представлен полигон, на котором смоделированы участки различной сложности: от пересеченной местности до последствий катастроф, таких, как землетрясение, цунами, обвалы, грязевые сходы и так далее. Цель соревнований на таком полигоне состоит в том, чтобы вдохновить и стимулировать юных робототехников на создание роботов, способных работать в условиях экстремальных ситуаций, полностью заменяя человека, либо же действуя в качестве помощника.

Робот должен за наиболее короткое время, дистанционно управляемый, пройти наибольшее количество участков полигона от места старта до места финиша.

**1.Требования к полю.** Реконфигурируемая (порядок может меняться) полоса препятствий состоит из различных препятствий горки, кочки, бревна и т.д.. Точная конфигурация трассы будет позже.

**2.Требования к роботам.**

Робот должен быть собран из конструктора Lego Education Wedo 2.0. Робот управляется дистанционно по протоколу Bluetooth средствами по выбору участника. По весу, выбору типа движителя, колеса, гусеницы, ограничений нет. В конструкции запрещено использовать клей, скотч, веревки, резинки для закрепления деталей между собой.

**3.Порядок проведения состязания.**

Оператор у робота может быть только один. Допускается смена оператора робота между попытками (заездами). Соревнования состоят из 2-х попыток для каждой команды. В финальный список баллов идет лучшая из попыток. Каждое из представленных препятствий не обязательно к выполнению, оператор может объехать его. В случае переворота робота судья ставит робота на завершение предыдущего препятствия.

Вмешательство в ремонт может осуществлять как оператор, так и любой участник команды.

**4. Правила определения победителя.**

В зачет идет количество баллов, полученных за прохождение дистанции. В случае, если количество баллов одинаково, побеждает команда с наименьшим временем.

## **«Кубок Сосьвы, FPV режим» на основе конструктора Lego Mindstorms EV3 или NTX**

### **Описание задания.**

Создать робота, управляемого дистанционно по протоколу Bluetooth, способного преодолеть полосу препятствий.

Участникам представлен полигон, на котором смоделированы участки различной сложности: от пересеченной местности до последствий катастроф, таких, как землетрясение, цунами, обвалы, грязевые сходы и так далее. Цель соревнований на таком полигоне состоит в том, чтобы вдохновить и стимулировать юных робототехников на создание роботов, способных работать в условиях экстремальных ситуаций, полностью заменяя человека, либо же действуя в качестве помощника.

Робот должен за наиболее короткое время, дистанционно управляемый, пройти наибольшее количество участков полигона от места старта до места финиша.

**1.Требования к полю.** Реконфигурируемая (порядок может меняться) полоса препятствий состоит из ячеек с разным наполнением. Конфигурация полигона меняется каждые соревнования и не сообщается участникам заранее. Возможные участки полигона, описаны ниже. Ячейки размером 650мм x 650 мм.

### **2.Требования к роботам.**

Робот должен быть собран из конструктора LEGO Mindstorms EV3 или NTX. Робот управляется дистанционно по протоколу Bluetooth средствами по выбору участника. По весу, выбору типа двигателя, колеса, гусеницы, ограничений нет. В конструкции запрещено использовать клей, скотч, веревки, резинки для закрепления деталей между собой. Приём с модели видео изображения осуществляется средствами по выбору участников, смартфон, камера и т.д. Оператор находится в другом помещении, второй участник команды помогает в случае необходимости ремонта.

### **3.Порядок проведения состязания.**

Оператор у робота может быть только один. Допускается смена оператора робота между попытками (заездами). Соревнования состоят из 2-х попыток для каждой команды. В финальный список баллов идет лучшая из попыток. Каждая из представленных ячеек полигона не обязательна к выполнению, оператор может объехать ячейку. За каждую пройденную ячейку команда получает 10 баллов. В случае переворота робота судья ставит робота на завершение предыдущей ячейки.

Вмешательство в ремонт может осуществлять как оператор, так и любой участник команды.

#### 4. Правила определения победителя.

В зачет идет количество баллов, полученных за прохождение дистанции. В случае, если количество баллов одинаково, побеждает команда с наименьшим временем.

#### Возможные варианты ячеек полигона:



## «Кубок Сосьвы» открытая категория

### **Описание задания.**

Создать робота, управляемого дистанционно, способного преодолеть полосу препятствий.

Участникам представлен полигон, на котором смоделированы участки различной сложности: от пересеченной местности до последствий катастроф, таких, как землетрясение, цунами, обвалы, грязевые сходы и так далее. Цель соревнований на таком полигоне состоит в том, чтобы вдохновить и стимулировать робототехников на создание роботов, способных работать в условиях экстремальных ситуаций, полностью заменяя человека, либо же действуя в качестве помощника.

Робот должен за наиболее короткое время, дистанционно управляемый, пройти наибольшее количество участков полигона от места старта до места финиша.

**1. Требования к полю.** Реконфигурируемая (порядок может меняться) полоса препятствий состоит из ячеек с разным наполнением. Конфигурация полигона меняется каждые соревнования и не сообщается участникам заранее. Возможные участки полигона, описаны ниже. Ячейки размером 650мм x 650 мм.

### **2. Требования к роботам.**

Робот управляется дистанционно средствами по выбору участника. По весу, выбору типа движителя, колеса, гусеницы, ограничений нет.

### **3. Порядок проведения состязания.**

Оператор у робота может быть только один. Допускается смена оператора роботамежду попытками (заездами).

Соревнования состоят из 2-х попыток для каждой команды. В финальный список баллов идет лучшая из попыток.

Каждая из представленных ячеек полигона не обязательна к выполнению, оператор может объехать ячейку. За каждую пройденную ячейку команда получает 10 баллов. В случае переворота робота судья ставит робота на завершения предыдущей ячейки.

Вмешательство в управление (ремонт) может осуществлять как оператор, так и любой участник команды.

### **4. Правила определения победителя.**

В зачет идет количество баллов, полученных за прохождение дистанции. В случае, если количество баллов одинаково, побеждает команда с наименьшим временем.

**Возможные варианты ячеек полигона:**



## «Кубок Сосьвы FPV режим» открытая категория

### **Описание задания.**

Создать робота, управляемого дистанционно, способного преодолеть полосу препятствий.

Участникам представлен полигон, на котором смоделированы участки различной сложности: от пересеченной местности до последствий катастроф, таких, как землетрясение, цунами, обвалы, грязевые сходы и так далее. Цель соревнований на таком полигоне состоит в том, чтобы вдохновить и стимулировать робототехников на создание роботов, способных работать в условиях экстремальных ситуаций, полностью заменяя человека, либо же действуя в качестве помощника.

Робот должен за наиболее короткое время, дистанционно управляемый, пройти наибольшее количество участков полигона от места старта до места финиша.

**1.Требования к полю.** Реконфигурируемая (порядок может меняться) полоса препятствий состоит из ячеек с разным наполнением. Конфигурация полигона меняется каждые соревнования и не сообщается участникам заранее. Возможные участки полигона, описаны ниже. Ячейки размером 650мм x 650 мм.

### **2.Требования к роботам.**

Робот управляется дистанционно средствами по выбору участника. По весу, выбору типа движителя, колеса, гусеницы, ограничений нет. Приём с модели видео изображения осуществляется средствами по выбору участников, смартфон, камера и т.д. Оператор находится в другом помещении, второй участник команды помогает в случае необходимости ремонта.

### **3. Порядок проведения состязания.**

Оператор у робота может быть только один. Допускается смена оператора робота между попытками (заездами).

Соревнования состоят из 2-х попыток для каждой команды. В финальный список баллов идет лучшая из попыток.

Каждая из представленных ячеек полигона не обязательна к выполнению, оператор может объехать ячейку. За каждую пройденную ячейку команда получает 10 баллов. В случае переворота робота судья ставит робота на завершения предыдущей ячейки.

Вмешательство в управление (ремонт) может осуществлять как оператор, так и любой участник команды.

### **4. Правила определения победителя.**

В зачет идет количество баллов, полученных за прохождение дистанции. В случае, если количество баллов одинаково, побеждает команда с наименьшим временем.

**Возможные варианты ячеек полигона:**

**«Гонки» открытая категория**

Состав команды 1-2 человека.

**Описание задания.**

Создать робота, управляемого дистанционно, способного преодолеть трассу со снежным покрытием.

**1. Требования к полю.** Твердый снег, на трассе присутствуют препятствия в виде горки, небольших сугробов.

**2. Требования к роботам.**

Робот должен быть собран из материалов по выбору участника. Робот управляется дистанционно. По весу, выбору типа движителя, колеса, гусеницы, ограничений нет.

**3. Порядок проведения состязания.** Трасса проходится 2 раза, в зачет идет время лучшей из 2 попыток.

**4. Правила определения победителя.** Победитель определяется по наименьшему времени прохождения.

### **«Соревнования БПЛА FPV режим»**

**Возраст участников:** 7-18 лет.

**Команда:** 1-2 человека.

**Описание задания.** : Полет квадрокоптера/дрона в заданную точку по соответствующей траектории за минимальное время.

**1. Требования к роботам.** Роботы: квадрокоптер/дрон с дистанционным управлением. Габариты (ширина × длина) квадрокоптера не регламентируются, при этом летательное устройство должно быть способно свободно проходить в полете через окружность диаметром 65 см. Вращающиеся лопасти квадрокоптера должны быть оснащены защитными дугами или другими приспособлениями для безопасности.

Используемое оборудование: без ограничений.

Управление квадрокоптером осуществляется оператором с помощью пульта, смартфона, компьютера или иного устройства для дистанционного управления, оператор осуществляет дистанционный контроль по FPV.

Квадрокоптер не должен каким-либо образом повреждать детали полигона соревнования. При неоднократном данном нарушении команда может быть снята с соревнования и дисквалифицирована.

#### **2. Требования к полю.**

Соревновательное поле содержит следующие элементы:

Секция старта. Взлетная площадка, диаметром не менее 100 см, размещенная на поверхности пола.

Вертикальные ворота для пролета квадрокоптера (2 шт. Ворота №1, Ворота №2). Элемент полигона с внутренним диаметром пролета от 100 см и расположенный на высоте по нижней грани не менее 10 см. от поверхности пола.

Вертикальные ворота для пролета квадрокоптера (2 шт. Ворота №3, Ворота №4). Элемент полигона с внутренним диаметром пролета от 100 см и расположенный на высоте по нижней грани не менее 50 см. от поверхности пола **3. Порядок проведения состязания.**

Команда начинает соревнование по сигналу судьи. Оператор на момент старта находится в зоне управления полетом. Квадрокоптер должен быть расположен в зоне старта.

Во время этапов соревнования участники имеют право менять оператора.

Попытка считается завершённой:

При выполнении задания по перемещению квадрокоптера от стартовой площадки и обратно, после соответствующей команды судьи.

При остановке попытки судьей, при невозможности квадрокоптером продолжать соревнование и/или потере двигательной активности

квадрокоптера в течение 5 секунд (определяется судьей).

При остановке попытки участником команды громкой командой: «Стоп».

При достижении лимита времени прохождения этапов.

Лимит времени прохождения этапов составляет 5 минут. Время может быть изменено судьёй во время пробных полетов квадрокоптеров, но не позднее, чем за 30 минут до начала соревнования.

Время прохождения попытки фиксируется судьей в протоколе соревнования, в зачёт идет лучшая попытка. Оператор у квадрокоптера может быть только один. Допускается смена оператора робота между попытками (заездами).

Соревнования состоят из 2-х попыток для каждой команды. В финальный список баллов идет лучшая из попыток.

Вмешательство в управление (ремонт) может осуществлять как оператор, так и любой участник команды.

Перед началом соревнования участникам сообщаются схемы перемещения квадрокоптера, с указанием баллов.

#### **4. Правила определения победителя.**

В зачет идет количество баллов, полученных за прохождение дистанции. В случае, если количество баллов одинаково, побеждает команда с наименьшим временем.

Элемент	Критерий	Баллы
Взлет	Удачное поднятие в воздух квадрокоптера с площадки	5
Ворота №1, Ворота №2	Сквозное прохождение квадрокоптером через створ ворот, в любом удобном оператору направлении	10 за каждые ворота
Ворота №3, Ворота №4	Сквозное прохождение квадрокоптером через створ ворот, в любом удобном оператору направлении	10 за каждые ворота
Посадка	Удачное приземление квадрокоптера на стартовую площадку	5

### **«Соревнования БПЛА визуальный режим»**

**Возраст участников:** 7-18 лет.

**Команда:** 1-2 человека.

**Описание задания.** : Полет квадрокоптера/дрона в заданную точку по соответствующей траектории за минимальное время.

**1. Требования к роботам.** Роботы: квадрокоптер/дрон с дистанционным управлением. Габариты (ширина × длина) квадрокоптера не регламентируются, при этом летательное устройство должно быть способно свободно проходить в полете через окружность диаметром 65 см. Вращающиеся лопасти квадрокоптера должны быть оснащены защитными дугами или другими приспособлениями для безопасности.

**Используемое оборудование:** без ограничений.

Управление квадрокоптером осуществляется оператором с помощью пульта, смартфона, компьютера или иного устройства для дистанционного управления, оператор осуществляет дистанционный контроль в визуальном режиме.

Квадрокоптер не должен каким-либо образом повреждать детали полигона соревнования. При неоднократном данном нарушении команда может быть снята с соревнования и дисквалифицирована.

#### **2. Требования к полю.**

Соревновательное поле содержит следующие элементы:

Секция старта. Взлетная площадка, диаметром не менее 100 см, размещенная на поверхности пола.

Вертикальные ворота для пролета квадрокоптера (2 шт. Ворота №1, Ворота №2). Элемент полигона с внутренним диаметром пролета от 100 см и расположенный на высоте по нижней грани не менее 10 см. от поверхности пола.

Вертикальные ворота для пролета квадрокоптера (2 шт. Ворота №3, Ворота №4). Элемент полигона с внутренним диаметром пролета от 100 см и расположенный на высоте по нижней грани не менее 50 см. от поверхности пола **3.Порядок проведения состязания.**

Команда начинает соревнование по сигналу судьи. Оператор на момент старта находится в зоне управления полетом. Квадрокоптер должен быть расположен в зоне старта.

Во время этапов соревнования участники имеют право менять оператора.

Попытка считается завершенной:

При выполнении задания по перемещению квадрокоптера от стартовой площадки и обратно, после соответствующей команды судьи.

При остановке попытки судьей, при невозможности квадрокоптером продолжать соревнование и/или потере двигательной активности квадрокоптера в течение 5 секунд (определяется судьей).

При остановке попытки участником команды громкой командой:

«Стоп».

При достижении лимита времени прохождения этапов.

Лимит времени прохождения этапов составляет 5 минут. Время может быть изменено судьёй во время пробных полетов квадрокоптеров, но не позднее, чем за 30 минут до начала соревнования.

Время прохождения попытки фиксируется судьёй в протоколе соревнования, в зачёт идет лучшая попытка. Оператор у квадрокоптера может быть только один. Допускается смена оператора робота между попытками (заездами).

Соревнования состоят из 2-х попыток для каждой команды. В финальный список баллов идет лучшая из попыток.

Вмешательство в управление (ремонт) может осуществлять как оператор, так и любой участник команды.

Перед началом соревнования участникам сообщаются схемы перемещения квадрокоптера, с указанием баллов.

#### **4. Правила определения победителя.**

В зачет идет количество баллов, полученных за прохождение дистанции. В случае если количество баллов одинаково, побеждает команда с наименьшим временем.

Элемент	Критерий	Баллы
Взлет	Удачное поднятие в воздух квадрокоптера с площадки	5
Ворота №1, Ворота №2	Сквозное прохождение квадрокоптером через створ ворот, в любом удобном оператору направлении	10 за каждые ворота
Ворота №3, Ворота №4	Сквозное прохождение квадрокоптером через створ ворот, в любом удобном оператору направлении	10 за каждые ворота
Посадка	Удачное приземление квадрокоптера на стартовую площадку	5

Заявка на участие в открытых окружных соревнованиях  
по робототехнике в МБОУ ДО ДДТ п.г.т. Сосьва 13-15.03.2026 год.

(наименование учреждения)

№ п/п	Название команды	ФИ участников команды	Категория	Возраст, полных лет	ФИО, телефон, адрес электронной почты руководителя команды

**Название команды от организации должны быть разными !!!**