

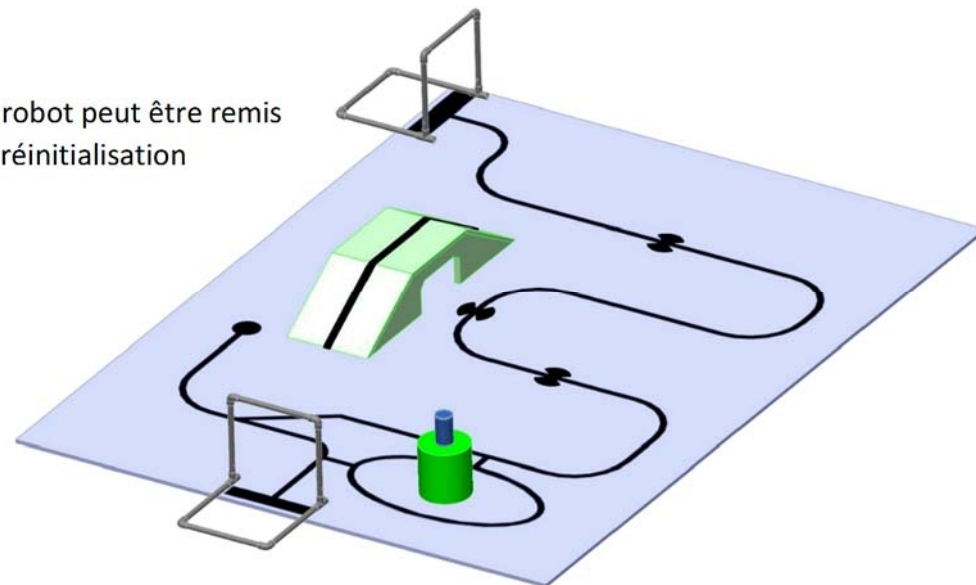
Descriptif de la mission

Objectif principal :

Aller chercher une canette de 15cl, puis la déposer sur le tremplin et sortir du terrain le tout en suivant assidument la piste. (voir Parcours type p.5)

Cahier des charges :

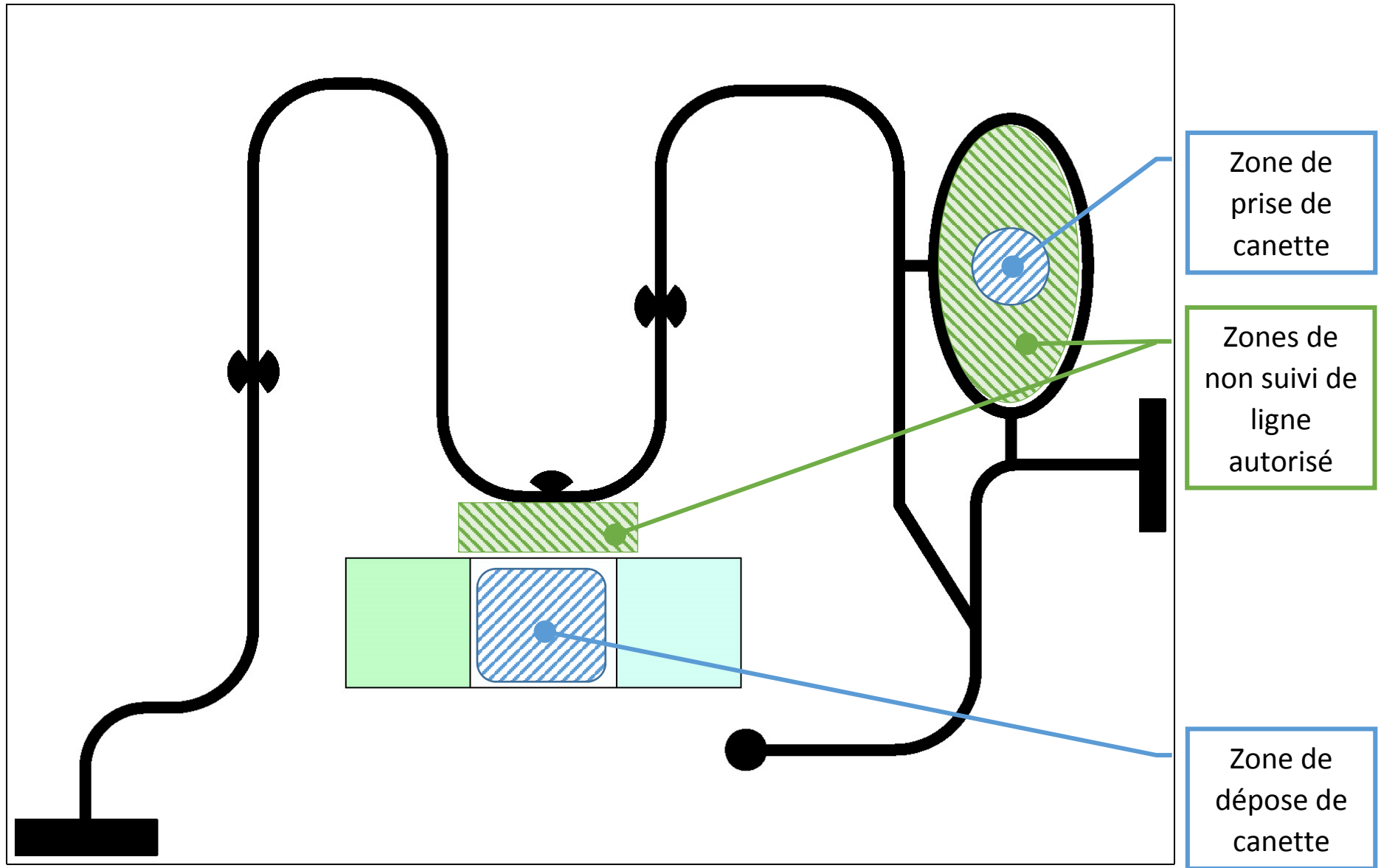
- Robot réalisé par des élèves (voir « Homologation » p 7)
- Robot autonome : aucune télécommande radio/sonore/visuelle autorisée, le robot peut être remis à sa position de départ manuellement (après autorisation de l'arbitre et sans réinitialisation du chronomètre) en cas d'incapacité à poursuivre.
- Surface d'évolution : (voir « Vue d'ensemble » p. 4).
 - Tapis sans cloison avec tremplin servant de zone de dépose canette
 - Départ à l'extérieur de la porte
 - Parcours le long de la ligne
 - Arrivée à l'extérieur de la porte
- Récupération d'une petite canette de soda vide (Canette nue de 15cl, 8,8cm de hauteur et diamètre 5cm) placée verticalement posée au centre de l'ellipse. (voir « Zone de prise et dépose de canette » p. 3)
- Poser la canette sur le tremplin.
- Sortie du robot de la piste.
- Prévoir une zone suffisante pour l'apposition d'un dossard. (Étiquette autocollante au format 63,5 x 38,1 mm fournie le jour de la manifestation)
- Géométraux de la piste et éléments en annexe.

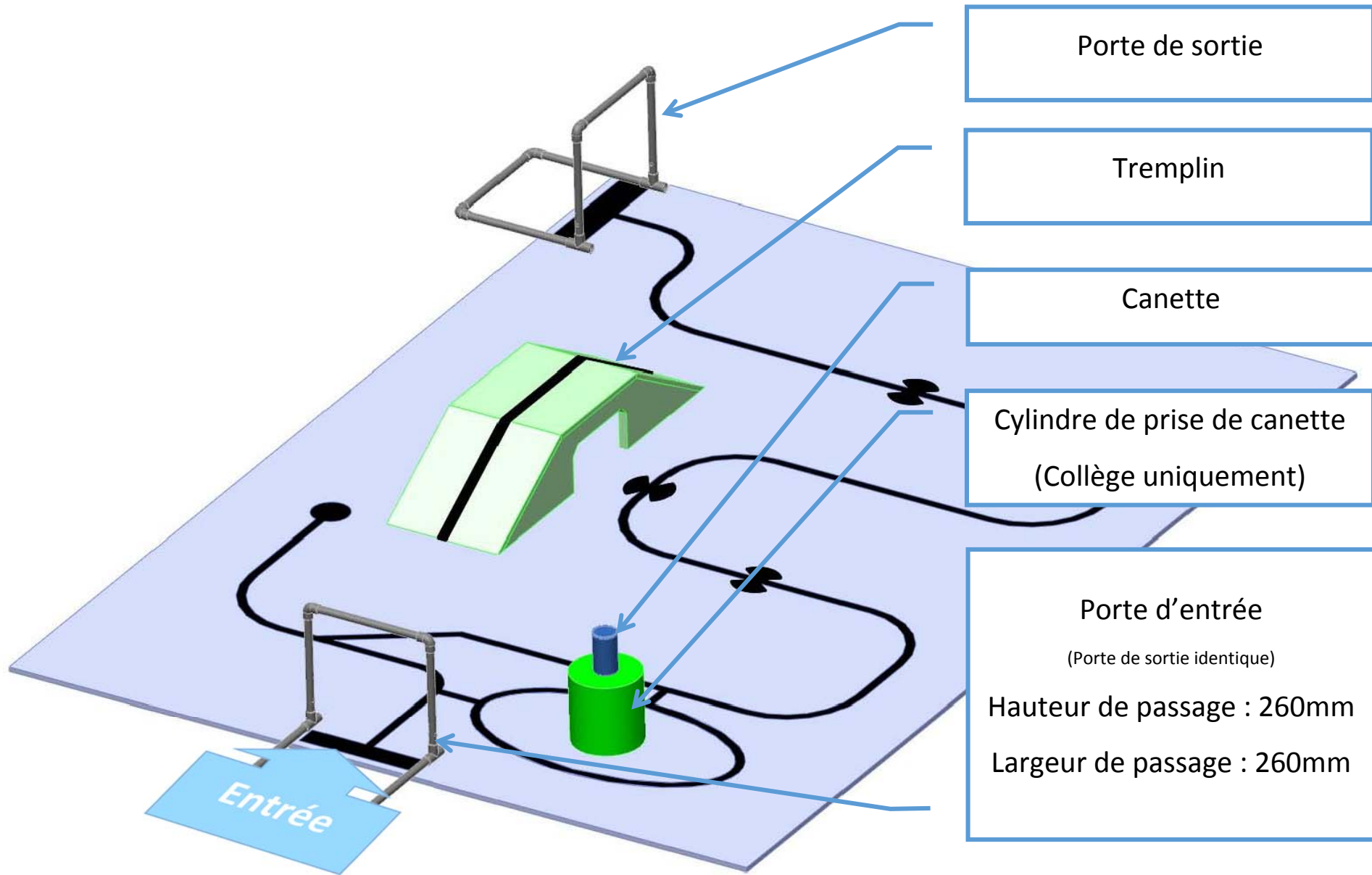


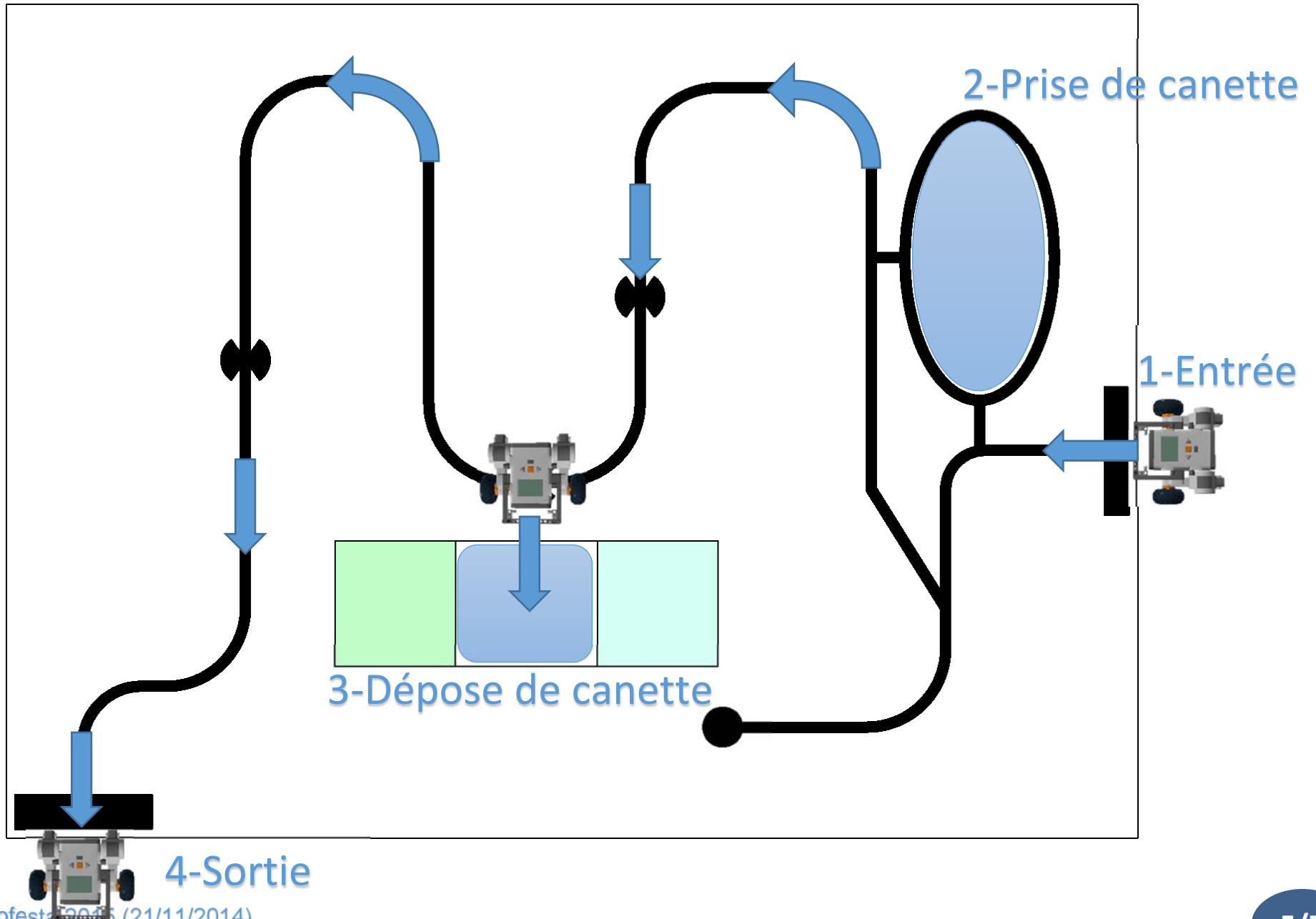
	<i>Mission collègue</i>	<i>Mission Lycée</i>
Position de la canette au départ	Au centre de l'ellipse sur un cylindre Hauteur 150mm, Ø150mm	Au sol, au centre de l'ellipse
Temps maximal	2 min	1 min30
<i>Critères de classement</i>	Objet pris	Objet pris
	Canette lâchée sur le tremplin	Canette lâchée et verticale sur le tremplin
	Robot en dehors de la piste.	Robot en dehors de la piste.
	Suivi de ligne, tolérance : 5 cm	Suivi de ligne, tolérance : 2,5 cm
	Le temps départagera les concurrents	
Technologie autorisée	Contenu de deux boites lego mindstorm (rcx, nxt, ev3) Ou Au minimum 25 % du robot doit être conçu par les élèves	Au minimum 50 % du robot doit être conçu par les élèves

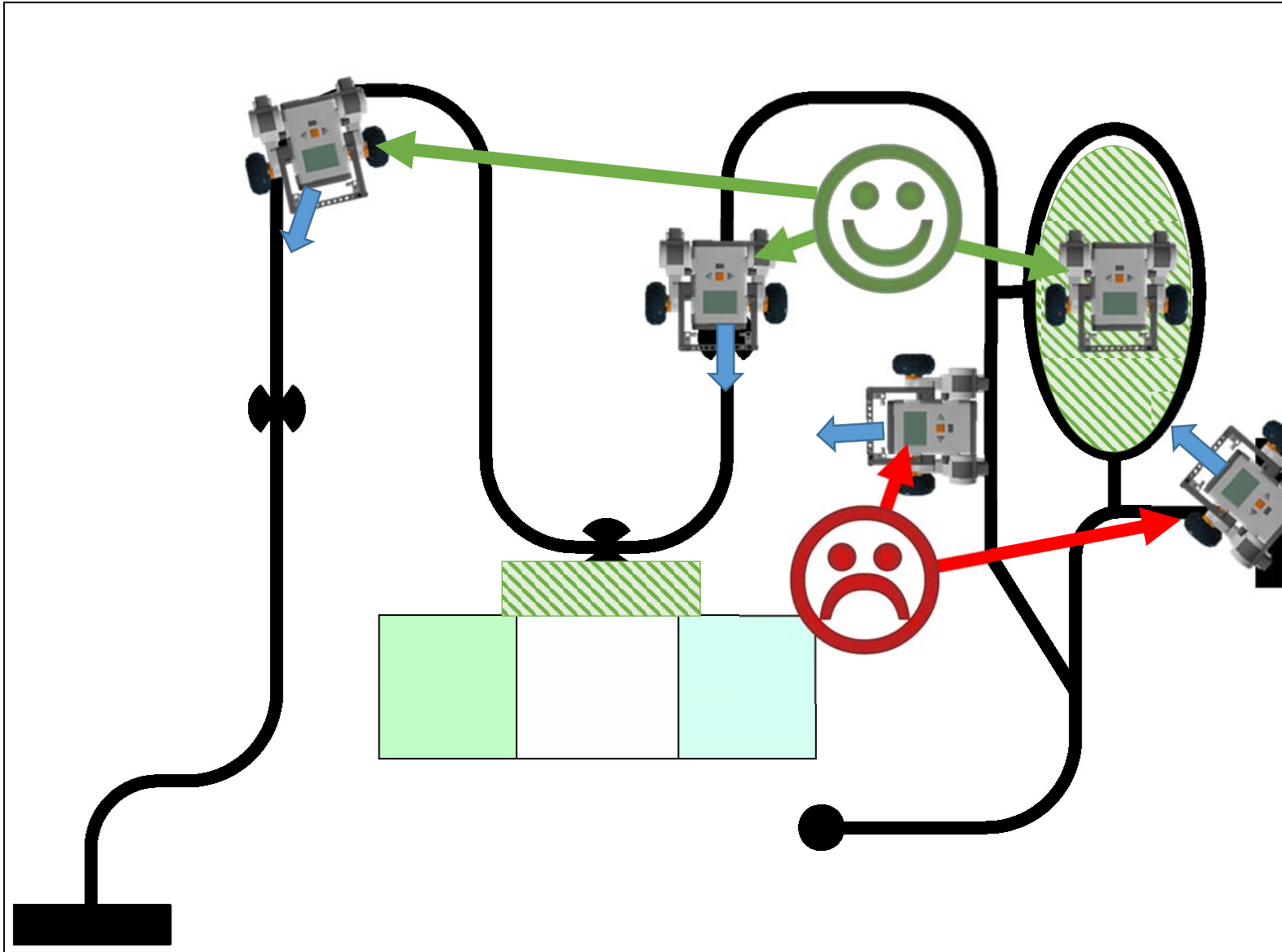
Calcul des points :

Critères	Points Lycée	Points Collège	Précisions
Homologation	-250		Constitution du robot non conforme (voir « Homologation » p 7))
Ramassage de la canette	1000		
Dépôt de la canette en position correcte	3000		La canette doit être dans la zone de dépose et, pour les lycées, verticale.
Dépôt de la canette en mauvaise position	1500		Canette renversée sur le tremplin
Dépôt de la canette, autre	750		Au mauvais endroit, la canette tombe du tremplin
Suivi de ligne	-250		Ecart trop importants (voir « Suivi de ligne » p 6)
Non sortie de zone d'évolution à l'arrivée	-250		Vue de dessus aucune partie du robot ne doit dépasser de la porte d'arrivée (voir « Sortie de zone » p 7)
Temps de parcours	-T		T=Temps en secondes pour effectuer le parcours

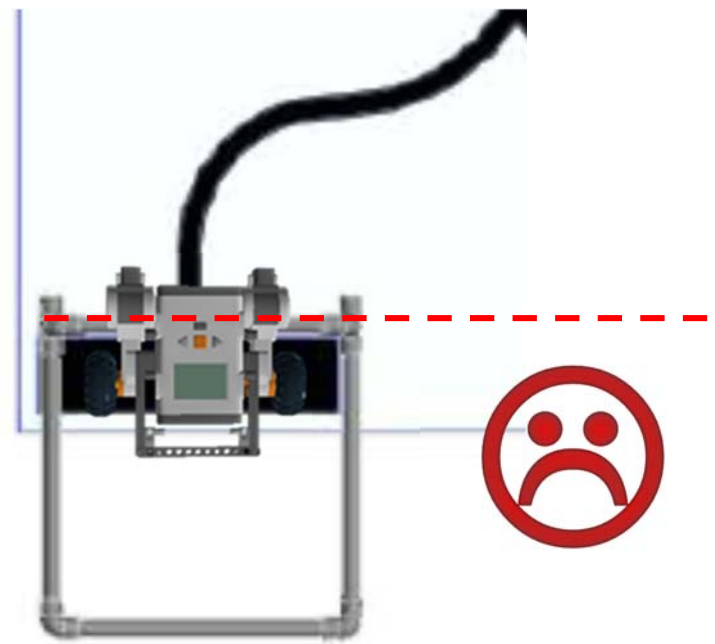
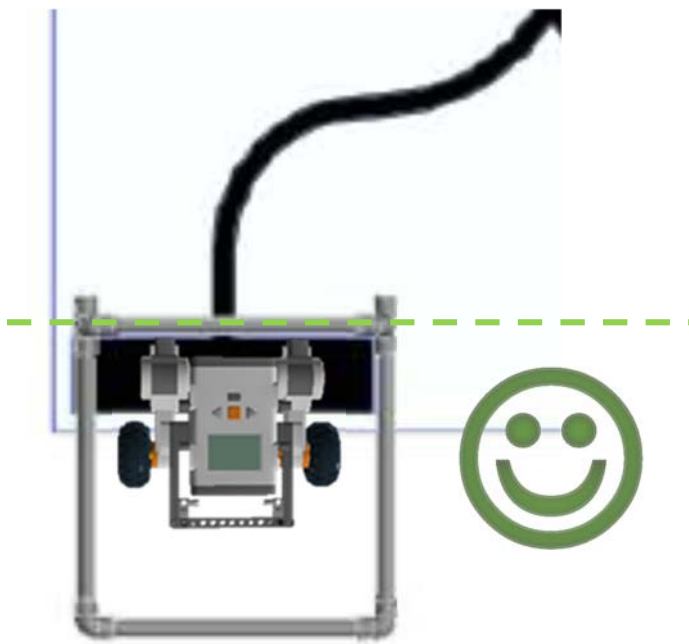








Sortie de zone



Homologation

Lors de l'évènement des auditeurs passeront évaluer l'investissement des élèves dans le projet. Si celui-ci est jugé insuffisant l'équipe peut se faire disqualifier.

Éléments interdits :

