

## **Кейс 1.**

1.1. Собрать модель робототехнической платформы включающие в себя подвижную платформу (блок управления, от 2 двигателей, от 2 колес/гусениц/подвижных точек опоры) и встроенный в нее подвижный механизм начертания линий на горизонтальных поверхностях.

1.2. Создать программу для робототехнической платформы осуществляющее начертание фигуры.

## **Кейс 2.**

1.1. Собрать модель робототехнической платформы включающие в себя подвижную платформу (блок управления, от 2 двигателей, от 2 колес/гусениц/подвижных точек опоры), датчик расстояния, направленный вперед параллельно плоскости поля, датчик цвета, направленный перпендикулярно к полю, и бампер.

1.2. Создать программу для робототехнической платформы осуществляющее сбивание предметов за границу поля

### **Кейс 3.**

1.1. Собрать модель робототехнической платформы включающие в себя подвижную платформу (блок управления, от 2 двигателей, от 2 колес/гусениц/подвижных точек опоры), датчик расстояния, направленный вперед параллельно плоскости поля, датчики цвета, направленный перпендикулярно к полю и направленный вперед параллельно плоскости поля, и бампер.

1.2. Создать программу для робототехнической платформы осуществляющее сбивание предметов за границу в последовательности, определенной цветом предметов.

#### **Кейс 4.**

1.1. Собрать модель робототехнической платформы включающие в себя подвижную платформу (блок управления, от 2 двигателей, от 2 колес/гусениц/подвижных точек опоры), датчик расстояния, направленный вперед параллельно плоскости поля, датчик цвета, направленный перпендикулярно к полю.

1.2. Создать программу для робототехнической платформы осуществляющее обход лабиринта по правилу правой руки.

## **Кейс 5.**

1.1. Собрать модель робототехнической платформы включающие в себя подвижную платформу (блок управления, от 2 двигателей, от 2 колес/гусениц/подвижных точек опоры), датчик расстояния, направленный вперед параллельно плоскости поля, датчик цвета, направленный перпендикулярно к полю, и механизм фиксации предмета(на выбор механический захват кегли или магнитный захват фишки).

1.2. Создать программу для робототехнической платформы осуществляющее поиск, захват и транспортировку предметов.

## **Кейс 6.**

1.1. Собрать модель робототехнической платформы включающие в себя подвижную платформу (блок управления, от 2 двигателей, от 2 колес/гусениц/подвижных точек опоры), датчик расстояния, направленный вперед параллельно плоскости поля, датчик цвета, направленный перпендикулярно к полю, и механизм фиксации предмета(на выбор механический захват кегли или магнитный захват фишки).

1.2. Создать программу для робототехнической платформы осуществляющее поиск, захват и транспортировку предметов в зависимости от цветов предмета и площадки для размещения предметов.

## **Кейс 7.**

1.1. Собрать модель робототехнической платформы включающие в себя подвижную платформу (блок управления, от 2 двигателей, от 2 колес/гусениц/подвижных точек опоры), датчик расстояния, направленный вперед параллельно плоскости поля, датчик цвета, направленный перпендикулярно к полю, и механизм фиксации предмета(на выбор механический захват кегли или магнитный захват фишки).

1.2. Создать программу для робототехнической платформы осуществляющее полный обход с транспортировкой предметов по нему.