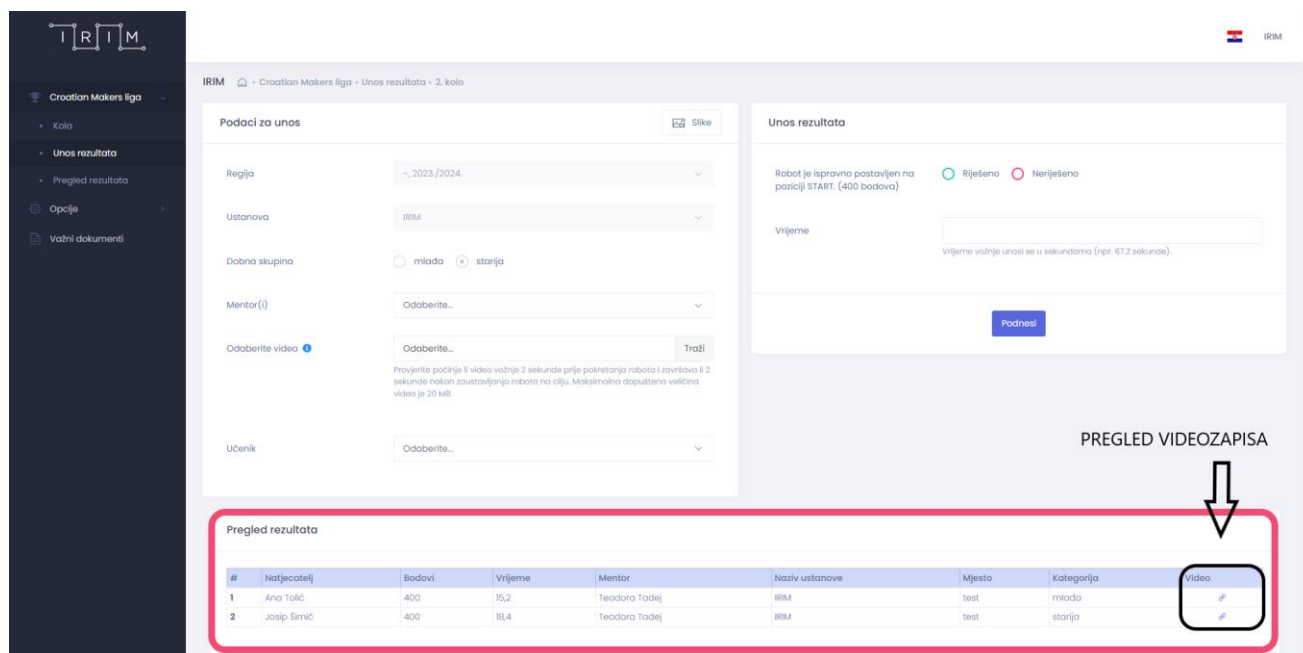


U 1. kolu Lige natjecatelji rješavaju zadatak pojedinačno. Za rješavanje ovoga zadatka potreban je 1 Maqueen robot i 1 micro:bit. Svi natjecatelji starije dobne skupine programiraju kretanje robota na pripremljenoj stazi koju možete svi zajedno složiti na samom početku natjecanja. Papire koji čine stazu isprintajte i učvrstite međusobno i za podlogu selotejpom.

Snimanje vožnje i unos rezultata

- Tijekom natjecanja, svaki natjecatelj može imati probnih vožnji koliko želi, a kad je spreman za pravu vožnju mentor će snimiti robot i mjeriti mu vrijeme.
- Vožnja se snima iz ptičje perspektive kako bi bili vidljivi svi dijelovi zadatka koje robot izvršava.
- Predlažemo da započnete snimanje vožnje 2 sekunde prije pokretanja robota i pričekate 2 sekunde nakon zaustavljanja robota na cilju kako bi zadaci na startu i cilju **bili u cjelosti vidljivi na snimci.**
- Snimka vožnje i ostvareni bodovi unose se u sustav Neuron za svakog natjecatelja posebno.

Svi uneseni rezultati u Neuronu su odmah vidljivi na popisu naziva **Pregled rezultata** pri dnu stranice kako je prikazano na slici u nastavku. Nakon unosa rezultata, provjerite ispravnost podataka za svakog natjecatelja - broj bodova, vrijeme vožnje te **pregledajte predani videozapis** pritiskom na poveznicu u stupcu **Video**.



Podaci za unos

Regija: --, 2023./2024.

Ustanova: IRIM

Dobna skupina: ☐ mlada ☒ starija

Mentor(i): Odaberite...

Odaberite video: [Traži](#)

Učesnik: Odaberite...

Unos rezultata

Robot je ispravno postavljen na poziciji START. (400 bodova) ● Riješeno ● Neriješeno

Vrijeme:

Vrijeme vožnje unosi se u sekundama (npr. 67.2 sekunde).

[Podnesi](#)

Pregled rezultata

#	Natjecatelj	Bodovi	Vrijeme	Mentor	Naziv ustanove	Mjesto	Kategorija	Video
1	Ana Tolč	400	15.2	Teodora Tadej	IRIM	test	mlada	video
2	Josip Simić	400	18.4	Teodora Tadej	IRIM	test	starija	video

Ako ste krivo unijeli videozapis ili upisali bodove, ponovite unos rezultata tog natjecatelja s ispravnim podacima.

U 1. kolu svi natjecatelji se natječu pojedinačno što znači da svaki učenik samostalno rješava zadatak i za svakog učenika snimate vožnju. **Ako tijekom obrade rezultata primijetimo isti videozapis za više učenika, nećemo uvažiti njihove rezultate.**

Podsjećamo i da naknadno slanje video materijala kao i naknadnu predaju rezultata ne uvažavamo.

Mjerenje vremena

- Mjerenje vremena vožnje počinje pokretanjem robota na tipkalo na micro:bitu, a prestaje kad se robot zaustavi unutar **CILJA**. **Reproduciranje melodije i uključivanje RGB svjetala na CILJU ne ulazi u mjerenje vremena vožnje.**
- Vrijeme vožnje mjeri se u sekundama i zaokružuje na jedno decimalno mjesto.

Prekid vožnje

- Robot samostalno izvršava zadatke tijekom vožnje. Ako se robot pomiče rukom, vožnja se prekida i natjecatelj osvaja one bodove koje je do tada skupio.
- Dopušteno je da robot za vrijeme vožnje izađe sa papira staze samo s jednim kotačem (robot ima 3 kotača). Ako robot tijekom vožnje izađe s dva ili tri kotača van papira staze, vožnja se prekida i natjecatelj osvaja one bodove koje je do tada skupio.

Bodovanje

- Snimljena vožnja boduje se prema tablici bodovanja koja se nalazi u Materijalima za 1. kolo. Maksimalan broj bodova koji natjecatelj može osvojiti je 400.
- Natjecatelj može osvojiti ili 0 ili maksimalan broj bodova na svakom dijelu zadatka. Nije moguće osvojiti bilo koji broj bodova između toga. Dio zadatka koji je potpuno odrađen boduje se maksimalnim brojem bodova, inače natjecatelj dobiva 0 bodova.
- Na snimci vožnje mora biti vidljivo da je izvršen pojedini zadatak iz tablice bodovanja kako bi natjecatelj osvojio pripadajuće bodove.
- Natjecatelji se rangiraju prema ukupnom broju bodova, a one s istim brojem bodova prema vremenu u kojem su došli do kraja staze.

RB	Zadatak	Bodovi	Napomena
1.	Robot je ispravno postavljen na poziciji START.	23	Robot mora sa sva tri kotača biti unutar zadanog kvadrata i unutar obrisa (u redu je ako s prednjim kotačem djelomično izlazi van obrisa, zbog pozicioniranja senzora za praćenje linije). S prednjim sensorima za praćenje linije mora biti na crnoj podlozi.
2.	Robot ima isključena svjetla.	18	Robot prije pokretanja mora imati isključena svjetla. Na snimci vožnje mora biti vidljivo da robot ima isključena svjetla.
3.	Robot je pokrenut na ispravan način (tipkalo na micro:bitu).	22	Robot se pokreće na bilo koje tipkalo na micro:bitu.

4.	Robot uključuje crvena RGB svjetla na ispravan način.	28	Robot uključuje crvena RGB svjetla na 1 sekundu. Ako robot nakon 1 sekunde nije isključio svjetla ili je uključio svjetla druge boje, natjecatelj ne osvaja bodove.
5.	Robot uspješno prati liniju do križanja (polje s narančastom siluetom grada) i skreće lijevo.	40	Ako robot na križanju nije ispravno skrenuo, natjecatelj ne osvaja bodove.
6.	Robot uspješno prati liniju do njenog kraja.	63	Bez obzira kako je skrenuo na križanju, ako je robot uspješno pratio liniju do njenog kraja, natjecatelj osvaja bodove. Linija završava unutar kvadrata sa slikom galebova.
7.	Robot se zaustavlja unutar kvadrata sa slikom galebova na ispravan način (sa sva tri kotača unutar kvadrata).	42	Sva tri kotača moraju biti unutar kvadrata.
8.	Robot uključuje žuta RGB svjetla na ispravan način.	28	Robot uključuje žuta RGB svjetla na 1 sekundu. Ako robot nakon 1 sekunde nije isključio svjetla ili je uključio svjetla druge boje, natjecatelj ne osvaja bodove.
9.	Robot uspješno vozi ravno prema CILJU.	49	Robot je uspješno vozio ravno do CILJA, ako se na kraju vožnje zaustavio tako da je s barem jednim kotačem unutar pravokutnika CILJ.
10.	Robot se zaustavlja na CILJU (sa sva tri kotača unutar pravokutnika).	42	Sva tri kotača moraju biti unutar zadanog pravokutnika.
11.	Robot uključuje zelena RGB svjetla na ispravan način.	28	Ako je uključio svjetla druge boje, natjecatelj ne osvaja bodove. Robot mora imati uključena zelena svjetla cijelo vrijeme dok je na cilju, ako ih isključi, natjecatelj ne osvaja bodove.
12.	Robot reproducira melodiju po izboru u trajanju od barem 2 sekunde.	17	Robot svira bilo koju melodiju u trajanju od barem 2 sekunde. Melodija se mora čuti na snimci vožnje.