

**МОСКОВСКАЯ ОЛИМПИАДА ШКОЛЬНИКОВ  
ПО РОБОТОТЕХНИКЕ  
2021–2022 уч. г. Очный этап  
Теоретический тур  
5–6 классы**

**Задание № 1 (5 баллов)**

У трёх роботов разных моделей Альфа, Бета и Гамма отсутствуют идентификаторы даты их сборки. Известно, что:

- Гамма собран раньше всех;
- Бета не самый старый;
- Альфа не самый новый.

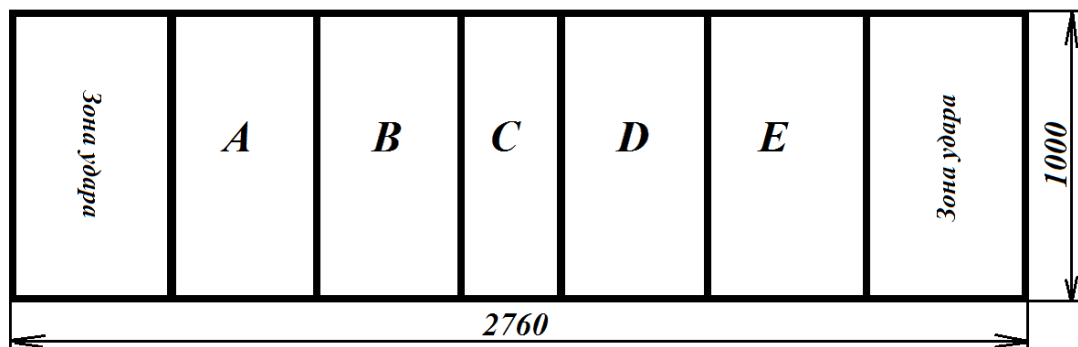
Расположите роботов в порядке *от самого нового* к самому старому слева направо.

**Задание № 2 (5 баллов)**

На соревнованиях по робохоккею робот должен так бить по шайбам, чтобы они попали в зону с наибольшим числом очков.

**1. Поле.**

Поле для этих соревнований имеет вид прямоугольника размером 2 м 76 см на 1 м, разделённого на семь зон (см. *схему поля*). Размеры на схеме даны в миллиметрах.



*Схема поля*

Зоны *A, B, D, E* и зоны удара имеют одинаковые размеры. Зона *C* в два раза уже, чем зона *B*. Толщина линии разметки по всему полю одинаковая и равна 2 см.

**2. Игровые элементы.**

Игровые элементы представляют собой деревянные шайбы радиусом 5 см и толщиной 1,5 см. В каждом раунде используется 3 шайбы.

**3. Жеребьёвка.**

Какая из зон удара будет использована на каждой из попыток, определяется с помощью жеребьёвки непосредственно перед попыткой после сдачи всех роботов в карантин. Во время попытки зона удара не меняется.

#### 4. Попытка.

До начала попытки оператор устанавливает робота и шайбу в зоне удара, определённой жеребьёвкой, произвольным образом, так, чтобы никакая часть робота и шайбы не выходила за пределы зоны удара. Чёрные линии не являются частью зоны удара.

На каждую попытку даётся три шайбы.

Во время попытки робот должен нанести удар по шайбе таким образом, чтобы шайба начала скользить в направлении зоны *C*. Робот не может использовать для удара части, которые после удара отделяются от него.

Во время попытки оператор может установить каждую из шайб только один раз. Шайба должна быть установлена на свою плоскую сторону. После удара оператор не имеет права касаться шайбы до конца попытки.

Робот может ударять по шайбе, только если он и шайба полностью находятся в зоне удара. Между ударами можно менять положение робота в зоне удара.

Количество ударов, которые может совершить робот за одну попытку, не ограничено.

На одну попытку отводится 2 минуты. Участник может отказаться от продолжения попытки в любой момент.

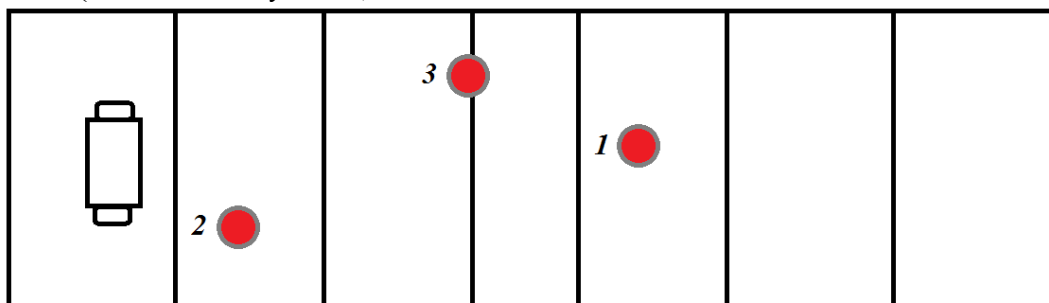
#### 5. Подсчёт баллов.

После того как попытка завершилась и все шайбы остановились, происходит подсчёт очков, заработанных роботом (см. таблицу оценки).

Зоны	<i>A</i> и <i>E</i>	<i>B</i> и <i>D</i>	<i>C</i>
Баллы	5	10	20

Чёрные линии, ограничивающие поле, являются его частью. Линии, разделяющие зоны поля, считаются относящимися к зонам с меньшим числом очков. Если шайба находится сразу в нескольких зонах, то за неё баллы присуждаются по зоне с наименьшим числом баллов. Если шайба (часть шайбы) находится вне зон *A*, *B*, *C*, *D*, *E* (т. е. касается поля вне этих зон), то за неё дают 0 баллов.

Робот Маши только что закончил попытку. Определите, сколько очков он заработал (см. попытку № 1).

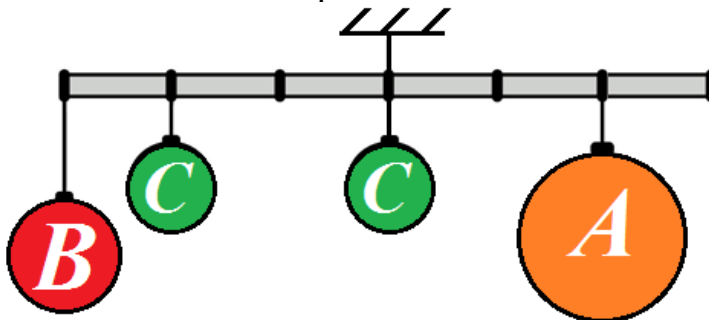


Попытка № 1

Приведите подробное обоснование Вашего ответа. Для удобства шайбы на рисунке пронумерованы.

### Задание № 3 (10 баллов)

Даша взяла лёгкую (невесомую) прочную твёрдую ровную балку и нанесла на неё разметку с помощью маркера, разделив балку на шесть равных частей. Прикрепив к балке четыре шарика (см. *схему*), девочка подвесила её к потолку комнаты, после чего балка заняла горизонтальное положение.

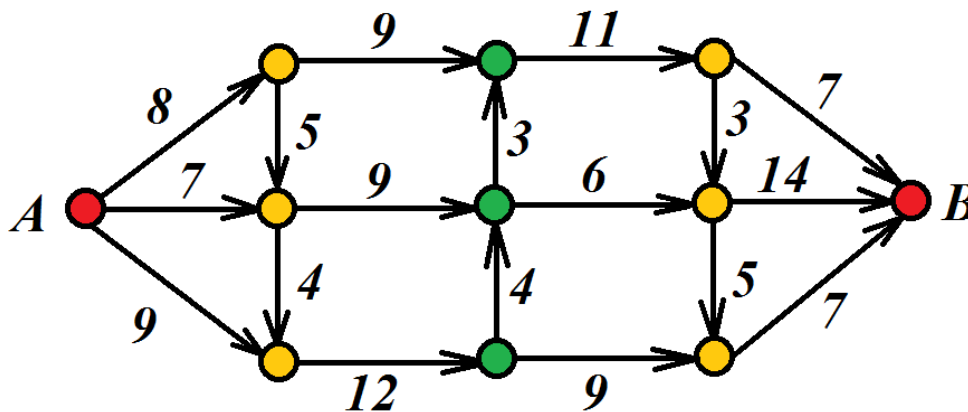


*Схема*

Длина балки равна 1 м 20 см. Масса шарика *A* равна 272 граммам, масса каждого из шариков *C* равна 50 граммам. Определите, чему равна масса одного шарика *B*. Ответ дайте в граммах. Приведите подробное решение данной задачи.

### Задание № 4 (10 баллов)

Оле надо проехать на машине из дома (точка *A*) до магазина (точка *B*). Дороги, связывающие Олин дом с торговым центром, показаны на *схеме* (см. *схему*).

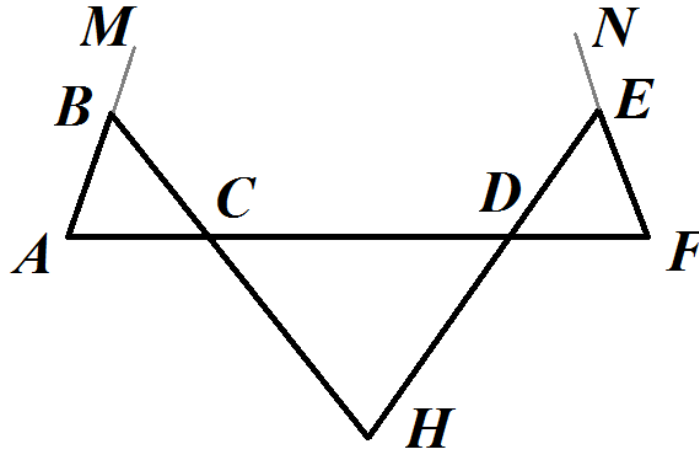


*Схема*

Стрелками указаны направления движения на участках дорог с односторонним движением. Цифры на *схеме* указывают время в минутах, которое Оля затратит на проезд по данному участку. Менять направление движения можно только на перекрёстках, обозначенных кругами. Какое наименьшее время в минутах потребуется Оле на то, чтобы добраться от дома до торгового центра? Приведите подробное решение данной задачи.

### Задание № 5 (15 баллов)

Робот-чертёжник движется по ровной горизонтальной поверхности и наносит на неё изображение (см. *траекторию*) при помощи кисти, закреплённой посередине между колёс.



*Траектория*

Траектория представляет собой три треугольника  $ABC$ ,  $DEF$  и  $CDH$ . Точки  $A$ ,  $C$ ,  $D$ ,  $F$  лежат на одной прямой. Точки  $B$ ,  $C$ ,  $H$  лежат на одной прямой. Точки  $E$ ,  $D$ ,  $H$  лежат на одной прямой.

Точки  $A$ ,  $B$ ,  $M$  лежат на одной прямой. Робот не должен изображать отрезок  $BM$ . Точки  $N$ ,  $E$ ,  $F$  лежат на одной прямой. Робот не должен изображать отрезок  $NE$ .

Известно что  $\angle MBC = 125^\circ$ ,  $\angle NED = 150^\circ$ ,  $\angle DCH = 60^\circ$ ,  $\angle CDH = 70^\circ$ .

Робот оснащён двумя отдельно управляемыми колёсами, расстояние между центрами колёс (ширина колеи) составляет 16 см, радиус колеса робота 6 см. Все повороты робот должен совершать на месте, вращая колёса с одинаковой скоростью в противоположных направлениях. Из-за крепления кисти робот не может ехать назад. Робот должен проехать по каждому отрезку траектории ровно по одному разу.

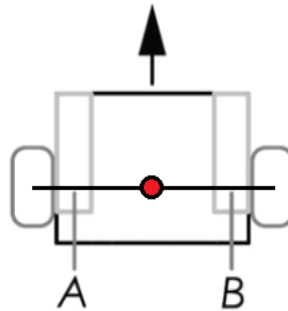
Определите минимальный суммарный угол поворота робота, на который он должен повернуться при проезде по всей траектории. Ответ дайте в градусах. Приведите подробное решение задачи.

#### *Справочная информация*

*Под суммарным углом поворота понимается сумма величин углов поворотов, при этом направление поворотов робота не учитывается.*

### Задание № 6 (15 баллов)

Робот оснащён двумя отдельно управляемыми колёсами, радиус каждого из колёс робота равен 5 см. Левым колесом управляет мотор *A*, правым колесом управляет мотор *B*. Колёса напрямую подсоединены к моторам (см. *схему робота*). Посередине между центрами колёс находится маркер. Расстояние между центрами колёс (ширина колеи) робота равно 20 см. Моторы на роботе установлены так, что если обе оси повернутся на  $180^\circ$ , то робот проедет вперёд прямо.



*Схема робота*

Робот вычерчивает кривую, состоящую из двух дуг окружностей. После того как робот начертил первую дугу, оказалось, что ось мотора *A* повернулась на  $0^\circ$  (колесо *A* было зафиксировано), а ось мотора *B* повернулась на  $1080^\circ$ . Далее робот начертил вторую часть кривой. При этом ось мотора *A* повернулась на  $1080^\circ$ , а ось мотора *B* повернулась на  $0^\circ$  (колесо *B* было зафиксировано).

**А) (7 баллов)** Изобразите кривую, которую начертил робот, сохранив пропорции.

**Б) (8 баллов)** Определите, какой длины кривую начертил робот. Ответ дайте в сантиметрах, приведя результат с точностью до десятых. При расчётах примите  $\pi \approx 3,14$ .

Приведите подробное решение задачи. Чтобы получить более точный результат, округление стоит производить только при получении финального ответа.