|  |  |
| --- | --- |
|  |  |

КОНКУРСНОЕ ЗАДАНИЕ КОМПЕТЕНЦИИ

**«Летающая робототехника»**

Итогового (Межрегионального) этапа Чемпионата по профессиональному мастерству «Профессионалы» в 2025 г

*Калужская область*

2025 г.

Конкурсное задание разработано экспертным сообществом и утверждено Менеджером компетенции, в котором установлены нижеследующие правила и необходимые требования владения профессиональными навыками для участия в соревнованиях по профессиональному мастерству.

**Конкурсное задание включает в себя следующие разделы:**

[1. ОСНОВНЫЕ ТРЕБОВАНИЯ КОМПЕТЕНЦИИ 4](#_heading=h.30j0zll)

[1.1. Общие сведения о требованиях компетенции 4](#_heading=h.1fob9te)

[1.2. Перечень профессиональных задач специалиста по компетенции «Летающая робототехника» 4](#_heading=h.2et92p0)

[1.3. Требования к схеме оценки 6](#_heading=h.tyjcwt)

[1.4. Спецификация оценки компетенции 6](#_heading=h.3dy6vkm)

[1.5. Конкурсное задание 7](#_heading=h.1t3h5sf)

[1.5.1. Разработка/выбор конкурсного задания 7](#_heading=h.4d34og8)

[1.5.2. Структура модулей конкурсного задания (инвариант/вариатив) 8](#_heading=h.2s8eyo1)

[2. СПЕЦИАЛЬНЫЕ ПРАВИЛА КОМПЕТЕНЦИИ 9](#_heading=h.17dp8vu)

[2.1. Личный инструмент конкурсанта 9](#_heading=h.3rdcrjn)

[2.2.Материалы, оборудование и инструменты, запрещенные на площадке 9](#_heading=h.26in1rg)

[3. ПРИЛОЖЕНИЯ 9](#_heading=h.lnxbz9)

**ИСПОЛЬЗУЕМЫЕ СОКРАЩЕНИЯ**

1. ФГОС – Федеральный государственный образовательный стандарт
2. ПС – Профессиональный стандарт
3. КЗ – Конкурсное задание
4. ИЛ – Инфраструктурный лист
5. ROS - Robotic Operation System Операционная система для роботов — это экосистема для программирования роботов, предоставляющая функциональность для распределенной работы
6. Ф\_И (F\_I) - Фамилия\_Имя (SecondName\_Name)
7. 3D - математическое представление любого трехмерного объекта
8. ТЗ - техническое задание
9. ПО - программное обеспечение
10. ПК - персональный компьютер
11. QR код - тип матричных штриховых кодов
12. Дрон - беспилотный летательный аппарат
13. ТК - требования компетенции

**1. ОСНОВНЫЕ ТРЕБОВАНИЯ КОМПЕТЕНЦИИ**

**1.1. ОБЩИЕ СВЕДЕНИЯ О ТРЕБОВАНИЯХ КОМПЕТЕНЦИИ**

Требования компетенции (ТК) «Летающая робототехника» определяют знания, умения, навыки и трудовые функции, которые лежат в основе наиболее актуальных требований работодателей отрасли.

Целью соревнований по компетенции является демонстрация лучших практик и высокого уровня выполнения работы по соответствующей рабочей специальности или профессии.

Требования компетенции являются руководством для подготовки конкурентоспособных, высококвалифицированных специалистов / рабочих и участия их в конкурсах профессионального мастерства.

В соревнованиях по компетенции проверка знаний, умений, навыков и трудовых функций осуществляется посредством оценки выполнения практической работы.

Требования компетенции разделены на четкие разделы с номерами и заголовками, каждому разделу назначен процент относительной важности, сумма которых составляет 100.

**1.2. ПЕРЕЧЕНЬ ПРОФЕССИОНАЛЬНЫХ ЗАДАЧ СПЕЦИАЛИСТА ПО КОМПЕТЕНЦИИ «ЛЕТАЮЩАЯ РОБОТОТЕХНИКА»**

*Перечень видов профессиональной деятельности, умений и знаний, и профессиональных трудовых функций специалиста (из ФГОС/ПС/ЕТКС.) и базируется на требованиях современного рынка труда к данному специалисту*

*Таблица №1*

**Перечень профессиональных задач специалиста**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **№ п/п** | **Раздел** | **Важность в %** |
| 1 | **Организация работ, нормативная, сопроводительная и техническая документация** | 22,5 |
| Специалист должен знать и понимать:* нормативы по технике безопасности и охране труда;
* руководства и инструкции по эксплуатации оборудования, технические спецификации;
* библиотеки для используемого оборудования и датчиков;
* процесс формирования архитектуры проекта;
* профессиональную терминологию и условные обозначения, применяемые в технических чертежах и спецификациях.
 |
| Специалист должен уметь:* пользоваться руководством по развертыванию роботизированного комплекса;
* Пользоваться сопроводительной документацией на используемые устройства.
* Работать с технической спецификацией, картами данных.
* Выполнять анализ полученных с сенсоров данных.
* Создавать программно-сформированные отчеты.
* Разрабатывать разрешительную и отчетную документацию.
* Составлять наглядные понятные инструкции по эксплуатации ПО и оборудования.

Соблюдать технику безопасности и охраны труда. |
| 2 | **Менеджмент и творчество** | 8,50 |
| Специалист должен знать и понимать:* Тенденции развития отрасли, включающие новые технологии и методы.
* Важность планирования, точности, контроля и внимания к деталям во всех рабочих процессах.
* Применимость и эффективность применения решения в конкретной задаче.

Уровень затрат, временных ресурсов и используемых материалов на отдельные виды задач. |
| Специалист должен уметь:* Выставлять приоритеты задач.
* Планировать время на выполнение работ; соблюдать лимиты времени и конечные сроки.
* Выстраивать стратегию выполнения поставленных задач.
* Находить инновационные пути решения поставленных задач.
* Применять вариативность решений, находить альтернативные и нестандартные решения.
* Работать с различными системами контроля версий, разрабатывать различные сценарии.
* Проверять гипотезы в виртуальной среде и их соотношение с реальностью.
* Рассчитывать и осуществлять построение траекторий полета дрона.
* Проводить подготовку инфраструктуры для тестового полигона.

Создавать сценарии для зрелищных шоу с дронами. |
| 3 | **Технологии в сфере дронов** | 11,50 |
| Специалист должен знать и понимать:* Тенденции развития отрасли, включающие новые технологии, оборудование и материалы.
* Основные типы конструкций, схемы и конфигурации дронов.
* состав и принцип функционирования дронов, летно-технические характеристики.
* Основные типы дополнительного навесного оборудования.
* Устройство беспроводных сетей передачи данных.
* Устройство датчиков, элементов дронов.
* Особенности взаимодействия электронных компонентов дронов.

Профессиональную терминологию, относящуюся к технологиям, оборудованию, инструментарию и материалам. |
| Специалист должен уметь:* Подбирать тип дрона и навесное оборудование, соответственно миссии.
* Вносить аппаратные и программные настройки, необходимые для эффективной дистанционной работы дрона.
* Правильно выбирать тип и частотные диапазоны приемо-передающих устройств в конструкции дрона.
* Устанавливать, настраивать и вносить корректировки в механические, электрические и сенсорные системы дрона.
* Применять ручной инструмент.
* Выполнять паяные соединения.

Работать с контрольно-измерительным инструментом. |
| 4 | **Работа с системами навигации и датчиками в закрытых пространствах** | 14,50 |
| Специалист должен знать и понимать:* Принципы ориентации и навигации дрона.
* Принципы работы, возможности и ограничения в применении датчиков различного вида.
* Протоколы передачи данных.
* Методы поиска и выработки архитектуры программно-аппаратных решений, предназначенных для взаимодействия с сенсорами, контроллерами.

Алгоритмы обработки данных с сенсоров. |
| Специалист должен уметь:* Использовать сложные датчики, такие как системы машинного зрения и цветовые датчики, параметризировать их и осуществлять настройки.
* Использовать различные системы навигации.
* Применять алгоритмы:
* обработки данных с сенсоров;
* управления аппаратом;
* распознавания окружающих объектов;
* алгоритмы локализации, с использованием карт высокого разрешения, с использованием несколько источников данных о положении дрона;
* планирования движения, необходимые для оптимального и безопасного полета;
* планирования маршрута;

управления движением (например, оптимизация траектории). |
| 5 | **Программирование дронов** | 23,00 |
| Специалист должен знать и понимать:* Классические алгоритмы и структуры данных.
* Математический аппарат, применяемый при решении прикладных задач.
* Теорию вероятности, математическую статистику, линейную алгебру.
* Контролируемые и неконтролируемые методы машинного обучения.
* ПО для автоматизации развертывания и управления приложениями в средах с поддержкой контейнеризации.
* Значение программного обеспечения для машин и систем.
* Базовые знания в области информационных технологий.
* Системы UNIX (семейство переносимых, многозадачных и многопользовательских операционных систем) и программирование в них.
* Программное обеспечение для управления наземными станциями.
* Методы написания программ автоматического полета с использованием стандартного программного обеспечения.
* Основные принципы информационной безопасности.
* Протокол MAVLink (Micro Air Vehicle - протокол информационного взаимодействия с дронами или малыми беспилотными аппаратами).
* Особенности применения операционных систем реального времени в проектах.
* Интерпретатор Bash (Bourne-again Shell - командная оболочка /язык программирования).

Систему управления версиями Git (распределённая система управления версиями). |
| Специалист должен уметь:* Производить настройку дрона с помощью программного обеспечения, в соответствии с заданной миссией.
* Использовать готовые приложения для создания миссий автоматических полетов дронов.
* Внедрять программные продукты в системы управления.
 |
| 6 | **Тестирование и отладка автоматических полетов** | 20,00 |
| Специалист должен знать и понимать:* эксплуатационные ограничения дрона: максимальная скорость, ограничения высоты, минимальная допустимая видимость и другие;
* ограничения полетов: в непосредственной близости от обозначенных запретных зон, над людьми;
* теорию управления летающих аппаратов и правила полетов;
* влияние человеческого фактора на полетную безопасность;
* основы аэронавигации;
* основы аэродинамики и динамики полета дрона;
* принципы полета и стабилизации дронов в воздушной среде;
* принципы работы различных систем навигации.
 |
| Специалист должен уметь:* осуществлять визуальное пилотирование дрона;
* осуществлять пилотирование в условиях стесненного пространства; в условиях закрытого пространства,
* действовать в соответствии с мерами безопасности при полетах в закрытых помещениях;
* выполнять перехват и дальнейшее ручное управление дроном при непредвиденных ситуациях в автоматизированном полете;
* применять режимы дистанционного и удалённого пилотирования;
* работать с симуляторами и эмуляторами автоматических полетов дронов;
* использовать инструменты ROS.
 |

**1.3. ТРЕБОВАНИЯ К СХЕМЕ ОЦЕНКИ**

Сумма баллов, присуждаемых по каждому аспекту, должна попадать в диапазон баллов, определенных для каждого раздела компетенции, обозначенных в требованиях и указанных в таблице №2.

*Таблица №2*

**Матрица пересчета требований компетенции в критерии оценки**

|  |  |
| --- | --- |
| **Критерий/Модуль** | **Итого баллов за раздел ТРЕБОВАНИЙ КОМПЕТЕНЦИИ** |
| **Разделы ТРЕБОВАНИЙ КОМПЕТЕНЦИИ** |  | **A** | **Б** | **В** | **Г** | **Д** |  |
| **1** | 4 | 2,5 | 4 | 8 | 4 | **22,5** |
| **2** | 4,5 | 0 | 4 | 0 | 0 | **8,5** |
| **3** | 11,5 | 0 | 0 | 0 | 0 | **11,5** |
| **4** | 0 | 14,5 | 0 | 0 | 0 | **14,5** |
| **5** | 0 | 3 | 12 | 2 | 6 | **23** |
| **6** | 0 | 0 | 0 | 10 | 10 | **20** |
| **Итого баллов за критерий/модуль** | 20 | 20 | 20 | 20 | 20 | **100** |

**1.4. СПЕЦИФИКАЦИЯ ОЦЕНКИ КОМПЕТЕНЦИИ**

Оценка Конкурсного задания будет основываться на критериях, указанных в таблице №3:

*Таблица №3*

**Оценка конкурсного задания**

|  |  |
| --- | --- |
| **Критерий** | **Методика проверки навыков в критерии** |
| **А** | **Разработка анимации роевого полета** | Разработана анимация полета роя дронов в среде моделирования.Произведен экспорт анимации с помощью аддона.Создан видео-рендер, демонстрирующий анимацию дронов.Все файлы сохранены в установленном формате. Названия файлов корректны. |
| **Б** | **Запуск роевых полетов** | Подготовлено и настроено ПО и оборудование.Проведены тестовые полеты и отладка на полигоне.Проведен зачетный полет.Рой дронов совершил полёт в соответствии со сценарием. |
| **В** | **Программирование и тестирование полетов в симуляторе** | В симуляторе произведены необходимые настройки, созданы объекты в соответствии с ТЗ.Написана программа в соответствии с ТЗ.Произведено тестирование полета, записано видео полета.Все файлы сохранены в указанной папке. Названия файлов корректны. |
| **Г** | **Тестирование и отладка автономных полетов**  | Произведены тестовые автономные полеты на полигоне. Произведена доработка кода полета. Произведен автономный полет на полигоне. Отчеты сохранены в указанной папке.  |
| **Д** | **Доставка груза на движущуюся платформу** | Установлено необходимое оборудование.Написана программа для выполнения поставленной задачи.Выполнены тестовые и зачетные полеты в соответствии с миссией. |

**1.5. КОНКУРСНОЕ ЗАДАНИЕ**

Общая продолжительность Конкурсного задания: 15 ч.

Количество конкурсных дней: 3 дня

Вне зависимости от количества модулей, КЗ должно включать оценку по каждому из разделов требований компетенции.

Оценка знаний конкурсанта должна проводиться через практическое выполнение Конкурсного задания. В дополнение могут учитываться требования работодателей для проверки теоретических знаний / оценки квалификации.

**1.5.1. Разработка/выбор конкурсного задания**

Конкурсное задание состоит из 5 модулей, включает обязательную к выполнению часть (инвариант) – 4 модуля, и вариативную часть – 1 модуль. Общее количество баллов конкурсного задания составляет 100.

**1.5.2. Структура модулей конкурсного задания**

**Модуль А. Разработка анимации роевого полета**

*Время на выполнение модуля*: 3 часа

**Задание:**

*Создать анимацию полета 3-х дронов для совместной перевозки груза из точки А в точку Б.*

|  |  |
| --- | --- |
| **№** | **Общий план модуля:** |
| 1 | **Создать 3D модель полигона (окружения) и Дронов в среде моделирования** |
| * Моделирование окружающего пространства (пол, стены и т. д.)
* Наложение материалов на объекты полигона
* Размещение источников освещения
* Размещение виртуальной камеры с круговым обзором полигон
* Размещение карты Aruco-маркеров в виртуальной среде (изображение карты Aruco маркеров может быть сгенерировано конкурсантом любым удобным методом)
* Загрузка и размещение трехмерных моделей коптеров
 |
| 2 | **Проработка элементов траекторий анимации коптеров согласно ТЗ** |
| 3 | **Проверка параметров анимации в виртуальной среде (для всех коптеров на протяжении всей анимации)** |
| * Расстояния между дронами
* Скорости передвижения Дронов
 |
| 4 | **Установка аддона для экспорта анимации. Экспорт анимации** |
| 5 | **Выгрузка и сохранение видео анимации, полетного задания (3 файла) и исходного файла анимации в формате .blend.**Файлы сохранять в папке на рабочем столе Windows конкурсанта с названием «Module\_А\_F\_I», где F - фамилия конкурсанта, I - имя конкурсанта |

|  |  |
| --- | --- |
| **№ 2** | **Алгоритм выполнения задания** |
| ***Задача*** | ***Входные данные*** | ***Выходные данные*** |
| Разработать и экспортировать анимацию для роя дронов в среде моделирования | * ТЗ на виртуальное окружение
* ТЗ на сценарий анимации
* ТЗ на видео анимации
 | 1. Видео анимации с названием. «**AnimationRender\_F\_I» формат .mp4**
2. Исходный файл анимации с названием «**AnimationSource\_F\_I**» в формате. blend.
3. Полетное задание для роя дронов, экспортированное с помощью аддона (папка, в которой находятся **только файлы анимации** - 3 шт).
 |

|  |
| --- |
| **1. Параметры виртуального окружения** |
| 1 | Объекты окружения (в соответствии с реальной полетной зоной) | Пол | Плоскость NхN м |
| Стены / сетка (должны быть видны) | Высота N м |
| Источники освещения | Прямоугольный массив из 6 источников на высоте N м, направленных вертикально вниз и находящихся в пределах полетной зоны |
| 2 | Цвет объектов | Пол | «Grey» |
| Источники освещения | «Чистый» белый |
| Обзорная камера | Обхват всего полигона, всех дронов на протяжении всей анимации, не ортогональна ни одной из осей глобальной системы координат |
| 3 | Количество виртуальных дронов   | 3 шт | Импортирована трехмерная модель дрона |
| 4 | Карта Aruco маркеров | Расположена в плоскости пола | Получена любым способом, количество и расположение маркеров соответствует реальной карте |
| **2. Параметры анимации для экспорта** |
| 1 | Соответствие конкурсному заданию | Полетная миссия, обеспечивающая совместный перенос груза группой дронов |
| 2 | Расстояния между дронами (по центрам объектов) | Не ближе 1 м |
| 3 | Скорости передвижения дронов | Не более 2 м\с |
| 4 | Продолжительность анимации  | **Не менее** 60 секунд и **не более** 180 секунд |
| 5 | Частота кадров анимации | 10 fps |
| **3. Сценарий анимации для 3-х дронов** |
| 1 | Исходное состояние | В обозначенной зоне взлета с загруженной переноской |
| 2 | Синхронный взлет | Высота 1 м (цвет светодиодной ленты для всех дронов одинаковый, выбирается конкурсантом самостоятельно и сохраняется на протяжении всего полета) |
| 3 | Элемент анимации 1  | Облет препятствия №1 всеми дронами с переноской |
| 4 | Элемент анимации 2  | Облет препятствия №2 всеми дронами с переноской |
| 5 | Элемент анимации 3 | Облет препятствия №3 всеми дронами с переноской |
| 6 | Выгрузка переноски | В точку выгрузки |
| 7 | Синхронная посадка | В зону взлета |
| **Параметры видео-рендера анимации** |
| 1 | Формат | .mp4  |
| 2 | Разрешение | Не менее 1280х720 |
| 3 | Соотношение сторон | 16:9 |
| 4 | Тип изображения сцены | Rendered  |
| 5 | Проекция сцены на видео | Занимает не менее 50% кадра и не ортогональна ни одной из осей глобальной системы координат анимации |
| 6 | Элементы анимации | Все явно различимы и узнаваемы |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **№ 4** | **ОЖИДАЕМЫЙ РЕЗУЛЬТАТ ВЫПОЛНЕНИЯ МОДУЛЯ** | Флажок со сплошной заливкой |
| Изображение выглядит как текст, дизайн  Автоматически созданное описание | Разработана анимация полета дронов в среде моделирования  | флажок установлен контур |
| Изображение выглядит как текст, символ, логотип, красный  Автоматически созданное описание | Произведен экспорт анимации с помощью аддона | флажок установлен контур |
| Изображение выглядит как Прямоугольник, дизайн, белый  Автоматически созданное описание | Создан видео-рендер, демонстрирующий анимацию полета дронов | флажок установлен контур |
| Открытая папка | Все файлы сохранены в установленном формате. Названия файлов корректны | флажок установлен контур |

**Модуль Б. Запуск роевых полетов**

*Время на выполнение модуля*: 3 часа

**Задание:**

*Необходимо настроить оборудование и осуществить демонстрацию совместного полета по трассе 3 дронов с переноской.*

|  |  |
| --- | --- |
| **№ 1** | **Общий план модуля** |
| Инструменты со сплошной заливкой | **Настройка** |
| * Установка ПО для серверной и клиентской части (установка и настройка серверной части допустима в день подготовки).
* Конфигурирование сервера и клиентов.
* Установка на дрон крепления для переноски.
* Загрузка анимаций на коптеры.
 |
| Программист мужской со сплошной заливкой | **Подготовка и тестовый запуск анимации** |
| * Выполнение предполетных проверок с помощью серверного ПО.
* Закрепление переноски на дронах и синхронный взлет.
* Выполнение полета по трассе дронами с переноской, световая индикация.
* Синхронная, безопасная посадка 3-х дронов.
 |
| Квадрокоптер со сплошной заливкой | **Зачетная попытка** |

|  |  |
| --- | --- |
| **№ 2** | **Алгоритм выполнения задания** |
| ***Задача*** | ***Входные данные*** | ***Выходные данные*** |
| Установить ПО для серверной и клиентской части | <https://github.com/CopterExpress/clever-show><https://github.com/CopterExpress/clever-show/releases/tag/v0.4-alpha.6> | MicroSD с установленными образами.Сервер, развернутый на ПК конкурсанта |
| Совершить запуск 3-х дронов (тестовые и зачетная попытки) | Анимация, разработанная в модуле “А”Переноска с грузом | Автономный полет 3-х дронов (с переноской) |

|  |  |
| --- | --- |
| **№3** | **3. ТЗ на сценарий анимации из 3 х коптеров** |
|  ТЗ соответствует заданию «Модуль А. Разработка анимации роевого полета». **Необходимо отключить системную световую индикацию «по умолчанию» в файле конфигураций led.launch** |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **№ 4** | **ОЖИДАЕМЫЙ РЕЗУЛЬТАТ ВЫПОЛНЕНИЯ МОДУЛЯ** | Флажок со сплошной заливкой |
| Программист мужской со сплошной заливкой | Подготовлено и настроено ПО и оборудование | флажок установлен контур |
| Квадрокоптер контур | Проведены тестовые полеты и отладка на полигоне | флажок установлен контур |
| Изображение выглядит как текст, баскетбол, спортивная игра  Автоматически созданное описание |  Проведена зачетная попытка | флажок установлен контур |

**Модуль В. Программирование и тестирование полетов в симуляторе**

*Время на выполнение модуля*: 3 часа

**Задание:**

*Дрон в симуляторе должен выполнять исследование объектов, расположенных на полигоне. Объекты отличаются по цвету и форме. Необходимо:*

1. *Обнаружить и распознать объекты;*
2. *Зафиксировать информацию о каждом объекте в отчёте;*
3. *Вывести данные по объектам в терминал и визуальный топик в реальном времени.*

|  |  |
| --- | --- |
| №1 | **Общий план модуля** |
| 1Инструменты со сплошной заливкой | Настройка симулятора. Создание в симуляторе объектов, соответствующих реальному миру.  |
| 2Программист мужской со сплошной заливкой | Написание программы, отладка кода в симуляторе. Отладка кода на полетном полигоне. |
| 3Открытая папка со сплошной заливкой | Выгрузка видео, кода и отчета  |

|  |  |
| --- | --- |
| **№ 2** | **Алгоритм выполнения задания** |
| ***Задача*** | ***Входные данные*** | ***Выходные данные*** |
| **Сохранение файлов**  | Все файлы | Все файлы модуля сохранены в папке «**Module\_C\_F\_I»** на рабочем столе Windows |
| **Настройка симулятора**  | Внешний вид объектов и элементов трассы | * Добавлены объекты
* Добавлена взлетно-посадочная платформа “Н”
* Сохранен скриншот, на котором видны объекты, поле aruco маркеров, платформа “H”.
 |
| **Написать программу**  | Мир в симуляторе, созданный на предыдущем шаге | Программа автономного полета, позволяющая1. Совершить автономный взлет с платформы “Н”
2. Обследовать полигон
3. Распознать объекты с записью данных о распознавании в отчет и выводом в терминал
4. Совершить точную посадку на платформу “Н”
 |
| **Сохранить программу** | Программа автономного полета | Программа сохранена с именем **C\_fly\_F\_I.py** |
| **Отладить программу**  | Программа автономного полета | Произведён автономный полет в симуляторе.Автоматически сформирован отчет |
| **Записать видео лучшего запуска** | Программа автономного полета, написанная на предыдущем шаге | В видео присутствуют:1. Демонстрация пустой папки для сохранения отчета
2. Запуск кода
3. Демонстрация полета с открытым топиком **/F\_I\_debug (где происходит отображение распознавания объектов)** и терминала
4. Демонстрация папки с автоматически сгенерированным отчетом
5. Демонстрация содержания отчета

Имя видео **C\_video\_F\_I.mp4** |
| **Подготовить отчет** | Отчет, автоматически сформированный на предыдущем шаге | Отчет **C\_report\_fly\_F\_I.txt** содержащий данные в формате:object 1: infoobject 2: infoobject 3: info, и т.д.где:* (1,2,3 …) - номер распознанного объекта,
* info - информация об объекте
 |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **№ 4** | **ОЖИДАЕМЫЙ РЕЗУЛЬТАТ ВЫПОЛНЕНИЯ МОДУЛЯ** | Флажок со сплошной заливкой |
| Инструменты со сплошной заливкой | В симуляторе произведены необходимые настройки, созданы объекты в соответствии с ТЗ | флажок установлен контур |
| Программист мужской со сплошной заливкой | Написана программа в соответствии с ТЗ | флажок установлен контур |
| **Квадрокоптер со сплошной заливкой** | Произведено тестирование полета, записано видео полета | флажок установлен контур |
| Открытая папка со сплошной заливкой | Все файлы сохранены в указанной папке. Названия файлов корректны | флажок установлен контур |

**Модуль Г. Тестирование и отладка автономных полетов**

*Время на выполнение модуля*: 3 часа

**Задание:**

*В рамках автономного полета дрон должен выполнять исследование объектов, расположенных на полигоне. Объекты отличаются по цвету и форме. Необходимо:*

1. *Обнаружить и распознать объекты;*
2. *Зафиксировать информацию о каждом объекте в отчёте;*
3. *Вывести данные по объектам в терминал в реальном времени.*

*Дополнительно, в процессе выполнения задания будет предпринята попытка программного вмешательства извне с целью прерывания полёта. Система управления дроном должна обеспечить устойчивость к такому воздействию и продолжить выполнение миссии без сбоев.*

|  |  |
| --- | --- |
| **№ 1** | **Общий план модуля** |
| Инструменты со сплошной заливкой | Внесение изменений в настройки дрона (при необходимости)  |
| **Квадрокоптер со сплошной заливкой** | Выполнение автономных полетов по миссии, зачетный полет |
| Программист мужской со сплошной заливкой | Формирование и сохранение отчета |

|  |  |
| --- | --- |
| **№ 2** | **Алгоритм выполнения задания** |
| ***Задача*** | ***Входные данные*** | ***Выходные данные*** |
| **Отладить программу**  | Программа автономного полета, написанная в предыдущем модуле | Произведены тестовые полеты на полигоне и автоматически сформирован отчет |
| **Произвести зачетный полет** | Программа автономного полета, написанная в предыдущем модуле и доработанная в рамках текущего модуля | Произведен зачетный полет на полигоне и автоматически сформирован отчет |
| **Сдать отчет и финальную программу автономного полета** | Отчет, автоматически сгенерированный во время полета | Финальный код автономного полета + отчет (сохранен на рабочем столе windows в папке “**Module\_G\_F\_I**” с именем **G\_report\_fly\_F\_I.txt)** содержит данные в формате:object 1: info object 2: info object 3: info, и т.д.где:* (1,2,3 …) - номер распознанного объекта,
* info - информация о распознанном объекте
 |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **№ 4** | **ОЖИДАЕМЫЙ РЕЗУЛЬТАТ ВЫПОЛНЕНИЯ МОДУЛЯ** | Флажок со сплошной заливкой |
| Программист мужской со сплошной заливкой | Написана программа | флажок установлен контур |
| Программист мужской со сплошной заливкой | Произведены необходимые дополнительные настройкидрона и камеры | флажок установлен контур |
| Квадрокоптер контур | Проведены тестовые полеты и отладка на полигоне  | флажок установлен контур |
| Квадрокоптер со сплошной заливкой | Выполнен зачетный полет в автономном режиме на полигоне | флажок установлен контур |
| Открытая папка со сплошной заливкой | Автоматически сгенерирован отчет. Все файлы сохранены в указанную папку.Названия файлов корректны | флажок установлен контур |

**Модуль Д. Доставка груза на движущуюся платформу**

*Время на выполнение модуля*: 3 часа

**Задание:**

*Написать программу, позволяющую поместить на движущуюся платформу грузы с помощью дрона. Произвести наибольшее число доставок груза.*

|  |  |
| --- | --- |
| **№ 1** | **Общий план модуля** |
| Программист мужской со сплошной заливкой | Написать программу для доставки груза на движущуюся платформу |
| **Квадрокоптер контур** | Провести тестовые полеты |
| **Квадрокоптер со сплошной заливкой** | Провести зачетный полет  |

|  |  |
| --- | --- |
| **№ 2** | **Алгоритм выполнения задания** |
| ***Задача*** | ***Входные данные*** | ***Выходные данные*** |
| Написать программу доставки грузов на движущуюся платформу | Размер, тип, скорость движения платформы, тип груза и захватывающего устройства, полетная зона с aruco-метками | Программа, сохраненная на рабочем столе в папке **“Module\_F F\_I”, где F - фамилия конкурсанта, I - имя конкурсанта.** с именем **F\_fly\_F\_I.py** |
| Произвести тестовые полеты | Полетная зона, движущаяся платформа, грузы | Автономный полет и посадка |
| Произвести зачетные полеты | Полетная зона, движущаяся платформа, грузы  | Автономный полет и доставка грузов на движущуюся платформу. Совершить как можно больше точных доставок груза на движущуюся платформу в автономном режиме. |

|  |  |
| --- | --- |
| **№4** | **ПОЛИГОН** |
| ***Задача*** | ***Пример схемы полигона*** |
| **Миссия:*** Произвести автономный взлет со взлётной площадки H на поле, с установленным на дрон грузом, обнаружить движущуюся платформу
* Доставить груз на движущуюся платформу как можно больше раз подряд (груз должен коснуться движущейся платформы)
* При обнаружении платформы выполнить световую индикацию **синим** цветом
* При посадке – выполнить световую индикацию **зеленым** цветом
 | Изображение выглядит как текст, снимок экрана, Шрифт  Автоматически созданное описание |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **№ 4** | **ОЖИДАЕМЫЙ РЕЗУЛЬТАТ ВЫПОЛНЕНИЯ МОДУЛЯ** | Флажок со сплошной заливкой |
| Инструменты со сплошной заливкой | Установлено необходимое оборудование | флажок установлен контур |
| Программист мужской со сплошной заливкой | Написана программа для выполнения поставленной задачи | флажок установлен контур |
| Квадрокоптер со сплошной заливкой | Выполнены тестовые и зачетные полеты в соответствии с миссией | флажок установлен контур |

**2. СПЕЦИАЛЬНЫЕ ПРАВИЛА КОМПЕТЕНЦИИ*[[1]](#footnote-1)***

**2.1. Личный инструмент конкурсанта**

Список материалов, оборудования и инструментов, которые конкурсант может или должен привезти с собой на соревнование.

**Тип набора личных инструментов: определенный** (нужно привезти оборудование по списку).

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **№** | **Наименование** | **Кол-во** |
| 1 | Учебный практико-ориентированный тренажер для отработки полетов в составе роя | 1 |
| 2 | Учебный практико-ориентированный тренажер для отработки автономных полетов | 1 |
| 3 | Мультиметр | 1 |
| 4 | Кусачки | 1 |
| 5 | Провод MicroUSB-USB | 1 |
| 6 | Клеевой пистолет | 1 |
| 7 | Плоскогубцы | 1 |
| 8 | Третья рука | 1 |
| 9 | Ключ для пропеллеров | 1 |
| 10 | Канцелярский нож | 1 |
| 11 | Пинцет | 1 |
| 12 | Паяльник | 1 |
| 13 | Набор жал для паяльника | 1 |
| 14 | Коврик для пайки | 1 |
| 15 | Прибор измерения напряжения LiPo батареи | 1 |
| 16 | Линейка | 1 |
| 17 | Рулетка | 1 |
| 18 | Зажим для моторов | 1 |
| 19 | Отвертка шестигранник 2 | 1 |
| 20 | Отвертка шестигранник 2.5 | 1 |
| 21 | Крестовая отвертка | 1 |
| 22 | Ключ торцевой М3 | 1 |
| 23 | Комплексный набор расходных материалов | 1 |
| 24 | Мультиметр | 1 |
| 25 | Набор датчиков для решения прикладных задач | 1 |

###

**2.2. Материалы, оборудование и инструменты, запрещенные на площадке**

Список материалов, оборудования и инструментов, которые запрещены на соревнованиях по различным причинам.

|  |
| --- |
| **Общие допуски и ограничения** |
| *Разрешенные действия* | *Запрещенные действия* | *Штраф*  |
| Использовать встроенную справочную информацию используемых программ. Использовать интернет-ресурсы, кроме запрещенных.  | Использовать запрещенные Интернет-ресурсы. Проносить на площадку и использовать во время выполнения задания телефоны, «умные» часы и фитнес браслеты, наушники, микронаушники, заготовленные коды на любых носителях | За нарушение данного правила баллы, набранные конкурсантом за модуль, обнуляются или накладывается штраф |
| Самостоятельное выполнение конкурсного задания.Поднятие сигнальных карточек для коммуникации с экспертами (см ТО) | Помощь третьих лиц, вербальное и невербальное общение во время модуля с целью получения преимуществ при выполнении конкурсного задания | Вынесение предупреждения. В случае повторных нарушений - баллы, набранные конкурсантом за модуль, обнуляются  |
| Использовать инструкции от Команды (ГЭ, РГО) по управлению соревнованиями | Самостоятельные передвижения по площадке без уведомления экспертов, покидание рабочего места во время выполнения задания (кроме случаев ЧП) | Вынесение предупреждения. В случае повторных нарушений - баллы, набранные конкурсантом за модуль, обнуляются  |
| Делать пометки в конкурсном задании | Размещение на ноутбуке конкурсанта и использование в конкурсе домашних программ-заготовок, готовых кодов | Баллы, набранные конкурсантом за модуль, обнуляются |

**3. Приложения**

Приложение 1. Инструкция по заполнению матрицы конкурсного задания

Приложение 2. Матрица конкурсного задания

Приложение 3. Инструкция по охране труда

1. *Указываются особенности компетенции, которые относятся ко всем возрастным категориям и чемпионатным линейкам без исключения.* [↑](#footnote-ref-1)