

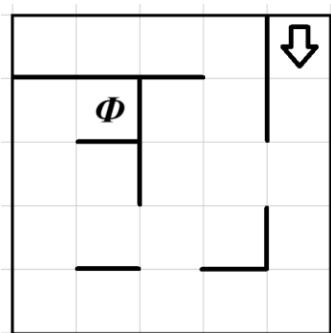
ВСЕРОССИЙСКАЯ ОЛИМПИАДА ШКОЛЬНИКОВ
ИНФОРМАТИКА. ПРОФИЛЬ «РОБОТОТЕХНИКА»
2025–2026 УЧ. Г. ШКОЛЬНЫЙ ЭТАП. 10–11 КЛАССЫ

Максимальный балл за работу – 30.

1. Робота поместили в лабиринт на стартовую клетку (клетка со стрелкой). Направление «вперёд» робота соответствует направлению стрелки (см. *Лабиринт*). Робот должен, двигаясь по правилу «правой руки», пройти по лабиринту и попасть на клетку финиша (клетка, помеченная буквой **Ф**). Определите, сколько клеток посетит робот, двигаясь по лабиринту по правилу «правой руки» от старта до финиша. Каждая посещённая роботом клетка считается **по одному разу**, включая клетки старта и финиша.

Справочная информация

Кратко алгоритм прохождения лабиринта по правилу «правой руки» можно сформулировать так: двигаясь вперёд по лабиринту, надо всё время касаться правой рукой его стены.

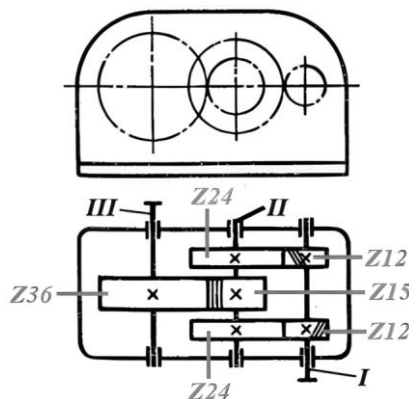


Лабиринт

2. Из шестерёнок собрали передачу (см. *Кинематическую схему*). Ведущая ось (I) передачи совершает 1 оборот за 5 секунд. Определите, сколько оборотов сделает ведомая ось (III) за 4 минуты.

Справочная информация

Условное обозначение Z12 означает, что у данной шестерёнки 12 зубьев.



Кинематическая схема

3. Робот оснащён двумя отдельно управляемыми колёсами, радиус каждого из которых равен 7 см. Левым колесом управляет мотор А, правым колесом управляет мотор В. Колёса напрямую подсоединены к моторам. Если оси мотора повернутся на 10° , то робот поедет прямо вперёд.

Робот совершает танковый поворот. Ось мотора А повернулась на 560° , при этом ось мотора В повернулась на -560° . Ширина колеи равна 49 см. Определите, на какой угол повернулся робот. Ответ дайте в градусах.

4. С помощью двух шкивов и ремня Вася собрал ремённую передачу. Радиус ведущего шкива равен 18 см. Диаметр ведомого шкива равен 24 см. За 5 секунд ведущий шкив делает 2 оборота. Определите, сколько оборотов за 3 минуты сделает ведомый шкив.

5. Робот стартует с начальной нулевой скоростью и движется первые 10 секунд равноускоренно с постоянным ускорением 2 см/с^2 , затем движется 10 секунд с постоянной скоростью, а затем тормозит с ускорением -5 см/с^2 до полной остановки. Определите длину пути, который преодолел робот за время движения. Ответ дайте в **дециметрах**.

6. Саша выполнил чертёж плоской детали и нанёс на него размеры в миллиметрах (см. *Чертёж детали*). Определите площадь (в квадратных сантиметрах) одной стороны детали. При расчётах примите $\pi \approx 3,14$. Ответ округлите до целого. Для получения более точного результата округление стоит производить только при получении финального ответа.

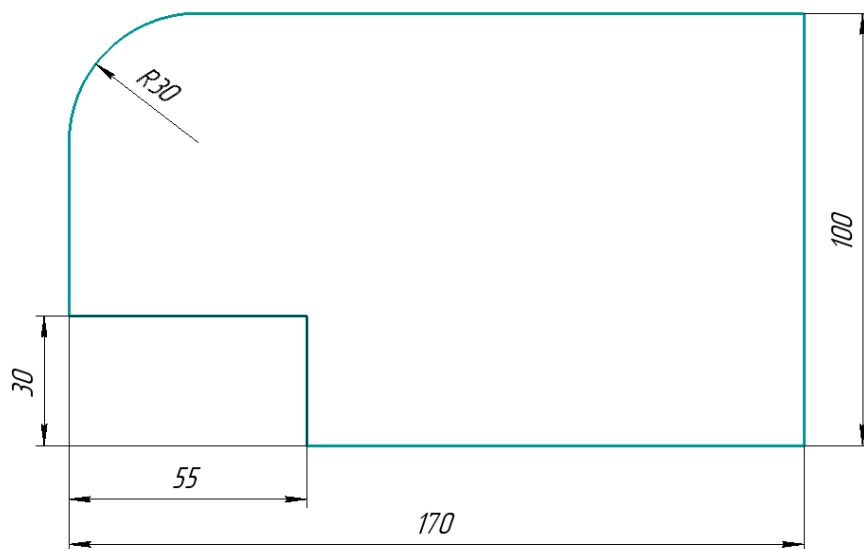


Чертёж детали

7. Собственная скорость дрона равна 13 м/с. Скорость восточного ветра равна 5 м/с. Дрон направили так, чтобы он при данном ветре двигался строго на север. Определите расстояние от точки старта, на котором дрон окажется через 15 минут. Ответ дайте в метрах. Во время полёта скорости и направления ветра и дрона оставались постоянными.

8. Галя написала программу движения робота на П – регуляторе. Часть алгоритма приведена ниже. Определите значение переменной RP, если lineSensor = 631.

```
float kP = 0.3;    //коэффициент пропорциональной составляющей
int white = 115;   //предельное значение белого цвета при калибровке
int black = 650;   //предельное значение чёрного цвета при калибровке
float greyValue = (black + white)/2; //вычисляем границу серого
float e = lineSensor – greyValue;    //вычисляем текущую ошибку
int RP = floor(kP * e); //вычисляем значение П – регулятора
```

Справочная информация

Функция floor(x) возвращает ближайшее целое число к числу x, но не больше, чем само число x.

9. Упругую невесомую балку подвесили на штатив. На неё нанесли маркером несколько засечек, разделили на равные части. Длина балки равна 1,2 м. К балке подвесили одинаковые кубики и одинаковые шарики (см. Схему рычага). Масса одного кубика равна 60 г. Масса одного шарика в 1,5 раза меньше, чем масса одного кубика. Определите, какой массы груз надо подвесить в указанное на схеме место, чтобы балка пришла в равновесие. Ответ дайте в граммах.

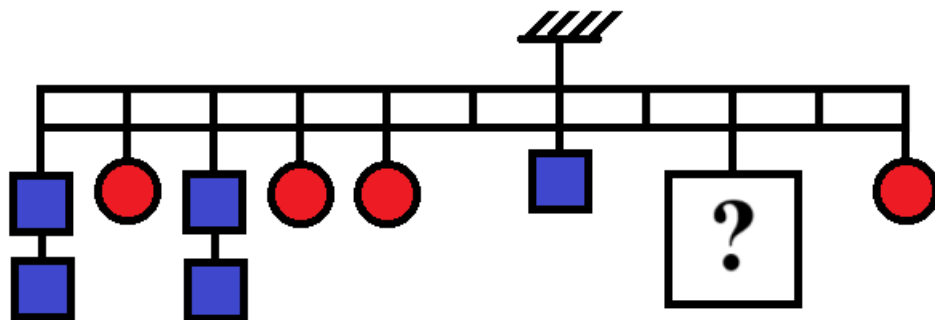


Схема рычага

10. Робота поставили на штрихкод, содержащий чёрные и белые линии одинаковой ширины. Робот движется равномерно, перпендикулярно линиям штрихкода. Первые две линии калибровочные: первая линия чёрная, вторая белая. Следующие 8 линий – значимые – могут быть как чёрными, так и белыми (несколько линий одного цвета могут идти подряд). Считанные датчиком освещённости значения записывают в таблицу. Запись данных начата с контрольной чёрной линии.

Значимые линии штрихкода кодируют число в бинарном коде по следующему правилу: если линия чёрная, то он обозначает 0, если белая, то 1. Первая значимая линия кодирует старший бит числа. Линии кодируют биты числа последовательно от старшего бита к младшему.

Если несколько линий одного цвета идут подряд, то они считаются разными линиями. На каждую линию приходится одинаковое количество измерений. В таблице представлены только измерения, сделанные роботом на линиях штрихкода. В качестве границы серого возьмите среднее арифметическое наибольшего и наименьшего показания из таблицы.

Определите, какое число закодировано в штрихкоде. Ответ дайте в десятичной системе счисления.

Показание датчика	12	23	48	65	76	64	39	22	47	54
-------------------	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----

Показание датчика	36	25	50	53	34	25	22	36	51	68
-------------------	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----

11. Робот оснащён двумя отдельно управляемыми колёсами, радиус каждого из колёс робота равен 1,5 см. Колёса напрямую подсоединены к моторам. Робот должен проехать прямую трассу длиной 7,2 м. На всей трассе частота вращения осей моторов постоянная и равна 4 об/с.

На роботе установлены два мотора, каждый из которых потребляет по 0,6 А. Определите минимальную ёмкость аккумулятора, необходимую для выполнения роботом этого задания. Ответ дайте в миллиампер-часах (мА · ч), округлив результат до десятых. Округление стоит производить только при получении финального ответа. Потерями времени на разгон и торможение пренебрегите. При расчётах примите $\pi \approx 3,14$.

Справочная информация

Ампер-час (А · ч) – это внесистемная единица измерения электрического заряда, используемая для характеристики ёмкости аккумуляторов. Один ампер-час равен электрическому заряду, протекающему через проводник за один час при силе тока в один ампер. Другими словами, это количество заряда, которое батарея может выдать за час, при условии, что ток разряда равен 1 ампер.

12. Из светодиода, резистора и батарейки номиналом 6 В собрали схему (см. *Схему цепи*). В описании светодиода указано, что прямое напряжение равно 2,2 В, прямой ток равен 20 мА. Из ряда E12 выберите такой номинал резистора, чтобы ток в цепи не превысил прямой ток светодиода и был максимально близок к нему. В ответ запишите номинал резистора из ряда E12 в омах.

Справочная информация

Ряд номиналов резисторов E12: 1,0; 1,2; 1,5; 1,8; 2,2; 2,7; 3,3; 3,9; 4,7; 5,6; 6,8; 8,2. Номиналы резисторов соответствуют числам в приведённом ряду или числам, полученным умножением или делением этих чисел на 10^n (n — целое положительное или отрицательное число). Например, номинал резистора в 560 Ом получается следующим образом $5,6 \cdot 100$.

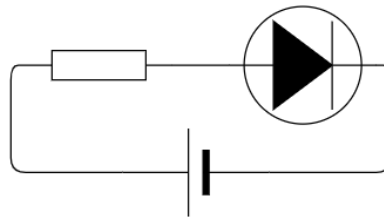


Схема цепи

13. Опорное напряжение аналого-цифрового преобразователя (далее АЦП) равно 9 В. На вход АЦП поступило напряжение 3,2 В. В результате АЦП выдало число 364. Определите, какова разрядность АЦП. Ответ дайте в битах.

Справочная информация

Аналого-цифровой преобразователь (АЦП) — устройство, преобразующее входной аналоговый сигнал в дискретный код.

Опорное напряжение АЦП U_0 задаёт диапазон входного напряжения, в котором производится преобразование. Опорное напряжение — это максимальное напряжение, которое можно измерить с помощью данного АЦП.

Разрядность АЦП N_0 характеризует количество дискретных значений, которые преобразователь может выдать на выходе. В двоичных АЦП разрядность измеряется в битах.

АЦП может выдать только целое число. Если в результате получается не целое число, то считаем, что происходит округление по математическим правилам.

Число, которое выдаст АЦП при подаче на него напряжения U можно рассчитать по формуле:

$$N = (2^{N_0} - 1) \cdot \frac{U}{U_0}$$

14. Из резисторов одинакового номинала собрали схему (см. *Схему цепи*). Напряжение на источнике равно 1,5 В. Определите напряжение, которое подаётся на лампочку. Ответ выразите в милливольты. Сопротивлением источника тока и проводов можно пренебречь.

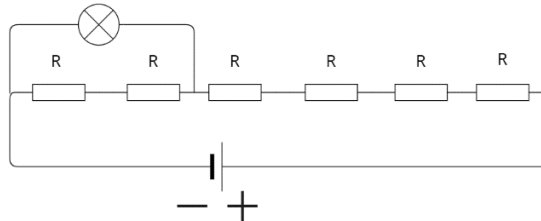
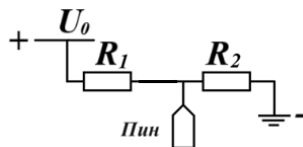


Схема цепи

Справочная информация

Простейший делитель напряжения представляет собой два последовательно включённых резистора, подключённых к источнику напряжения. Падение напряжения на каждом резисторе будет пропорционально сопротивлению.



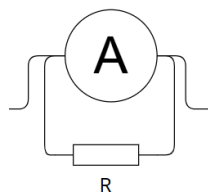
Напряжение на пине можно найти по формуле:

$$U_{\text{пин}} = U_0 \cdot \frac{R_2}{R_1 + R_2}$$

15. Амперметр, включённый в цепь, показывает 2 А. К нему параллельно подключили шунт (см. *Шунтирование амперметра*). После этого амперметр показал 3 А. Определите номинал резистора, использованного в качестве шунта, если сопротивление амперметра равно 0,2 Ом. Ответ дайте в миллиомах.

Справочная информация

Для изменения предела измерения амперметра или вольтметра применяется метод шунтирования, то есть подключение измерительного прибора через шунт. Шунт – это резистор, который подключают последовательно с вольтметром или параллельно с амперметром для изменения величины тока, текущего через измерительный прибор.



Шунтирование амперметра

Максимальный балл за работу – 30.