

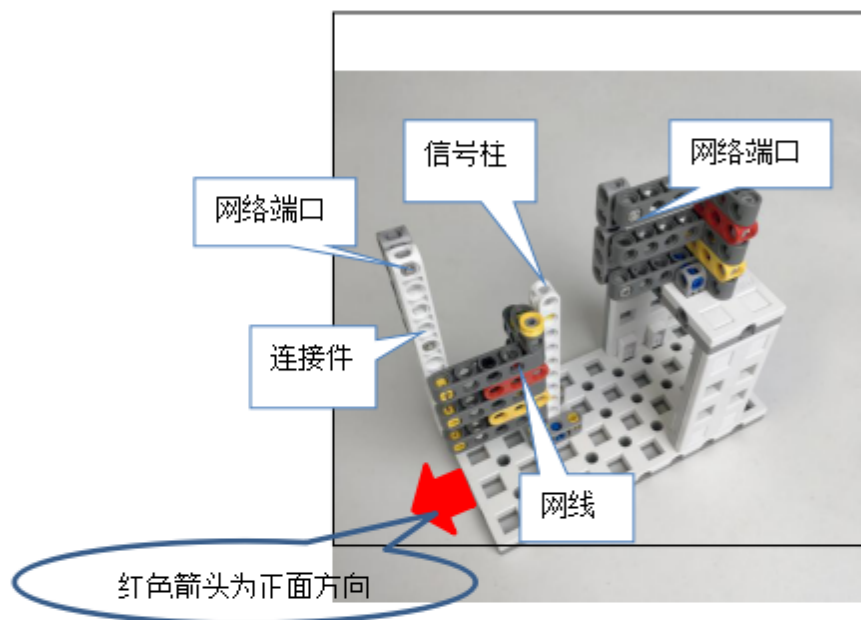
1.万物连网 (30 分)

难度等级：★★

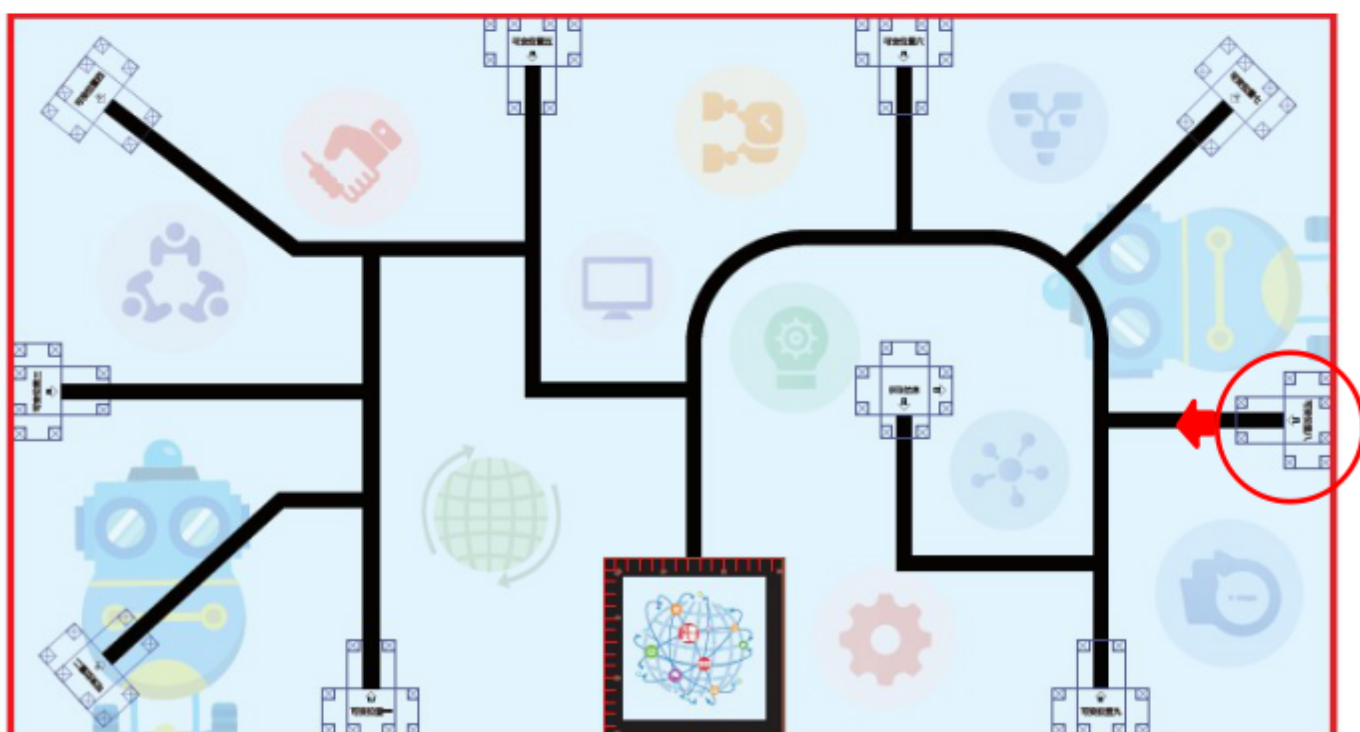
1.1 万物连网模型的初始位置为上下网络处于断开状态，网线停靠在信号柱上。

1.2 机器人通过拨动连接件使上下网络端口吸附连接得 30 分

1.3 机器人没有使网络端口吸附连接则不得分



1.4 摆放位置：可变位置八，方向不变，如图 1-1 所示



3.信息编码 (70 分)

难度等级：★★★

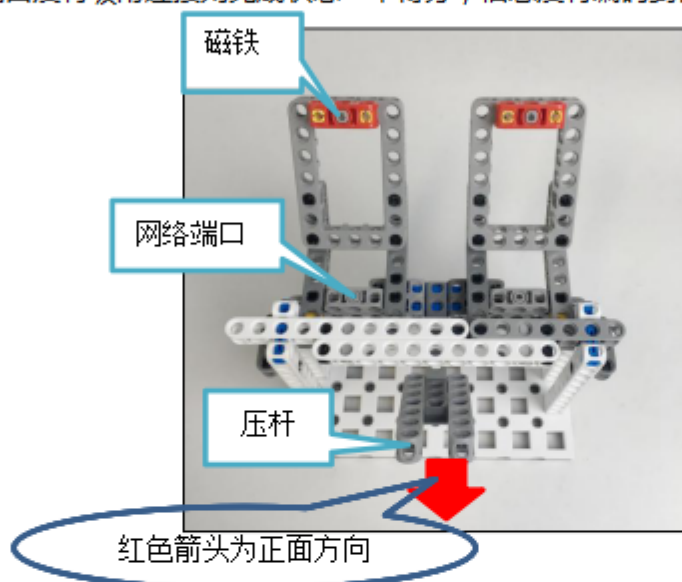
3.1 信息编码模型初始位置 网络端口为断开状态

3.2 机器人需要按压压杆 是模型上的网络端口连接得 30 分

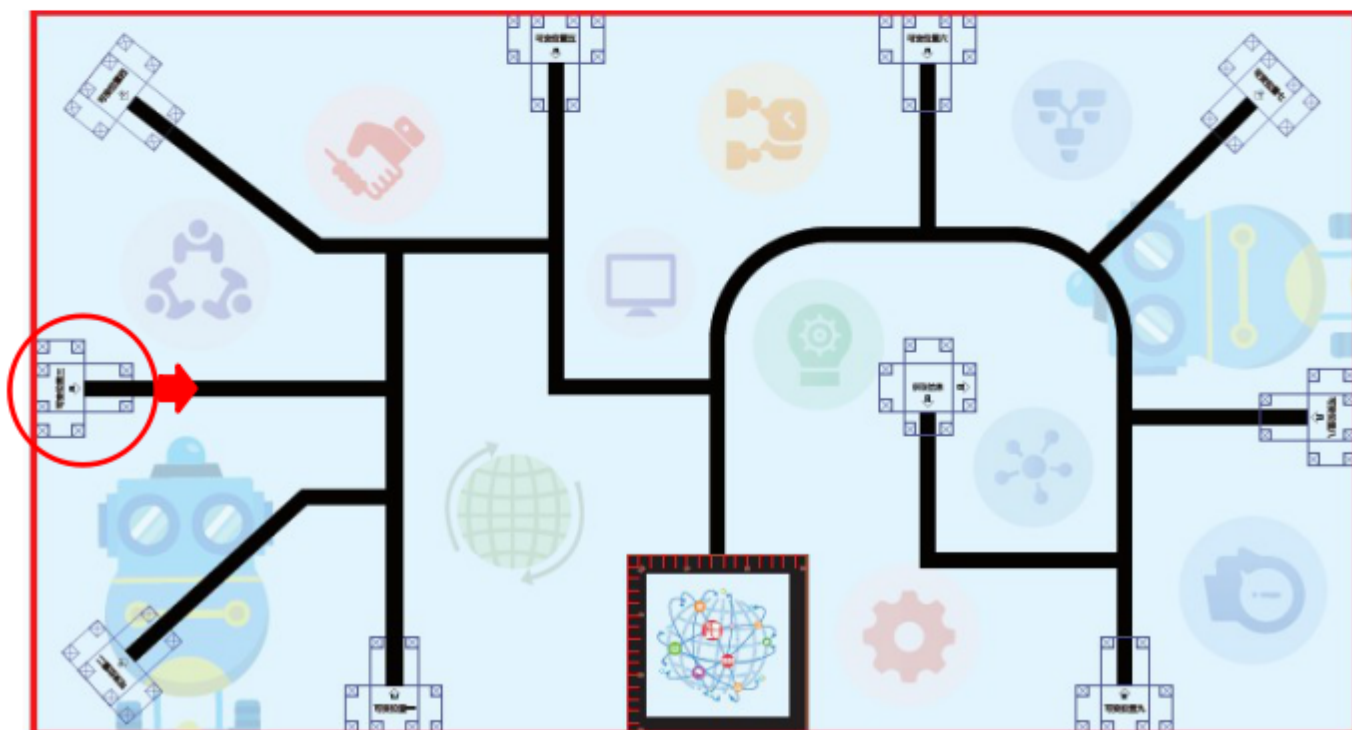
3.3 机器人必须使用“信息处理”任务带回的信息完成该任务，参赛选手自带模型不得分。

3.4 机器人将从信息处理模型取回的信息吸附到磁铁上，并保持到本轮比赛结束，得 20 分/个

3.5 信息编码网络端口没有吸附连接则完成状态一不得分；信息没有编码到模型上则完成任务二不得分。



3.6 摆放位置：可变位置三，方向不变，如图 3-1 所示



4.下载数据 (50 分)

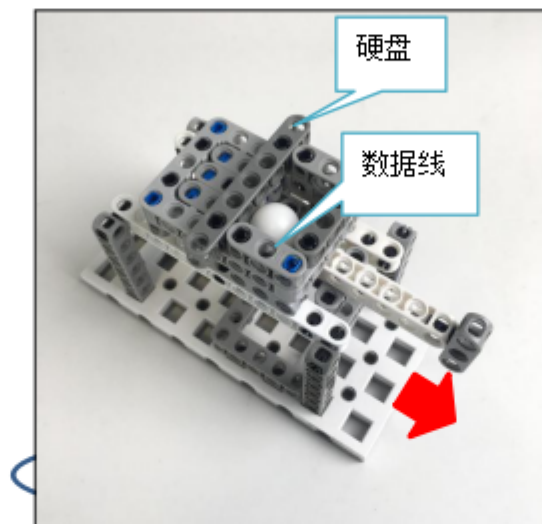
难度等级：★★★

4.1 下载数据模型的初始状态为 数据在上方数据框内的硬盘上，推杆正面平行于模型，如图 3-4-1

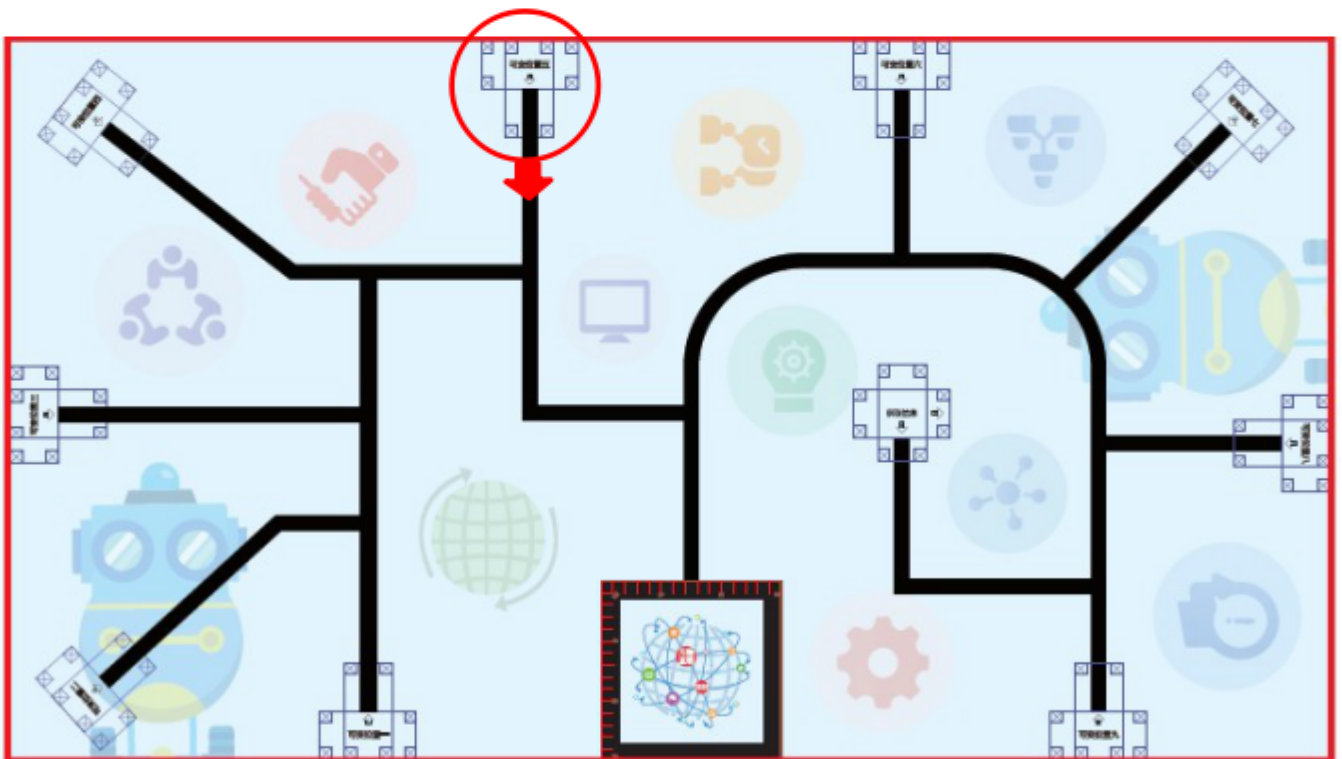
4.2 机器人需推动推杆使数据连接数据线进入下载缓冲区 得 20 分

4.3 数据进入缓冲区后再转动推杆使数据必须下载至数据框内 得 30 分

4.4 数据没有进入缓冲区连接数据线则完成状态一不得分 数据没有下载至数据框内则完成状态二未完成



4.5 摆放位置：可变位置五，方向不变，如图 4-1 所示

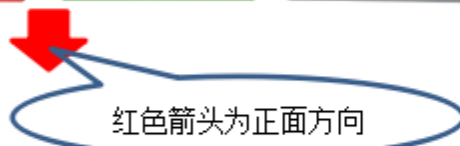


4-1

5 物联网垃圾分类 (150 分)

难度等级：★★★★★

5.1 垃圾模型为 5CM 立方体木块 5 个，如图 3-5-1 所示；具体对应垃圾不定（共计 100 余种），如图 3-5-2 所示；初始状态散落在场地内任意位置；垃圾桶模型摆放顺序如图 3-5-3 所示：



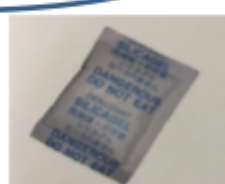
1



2



3



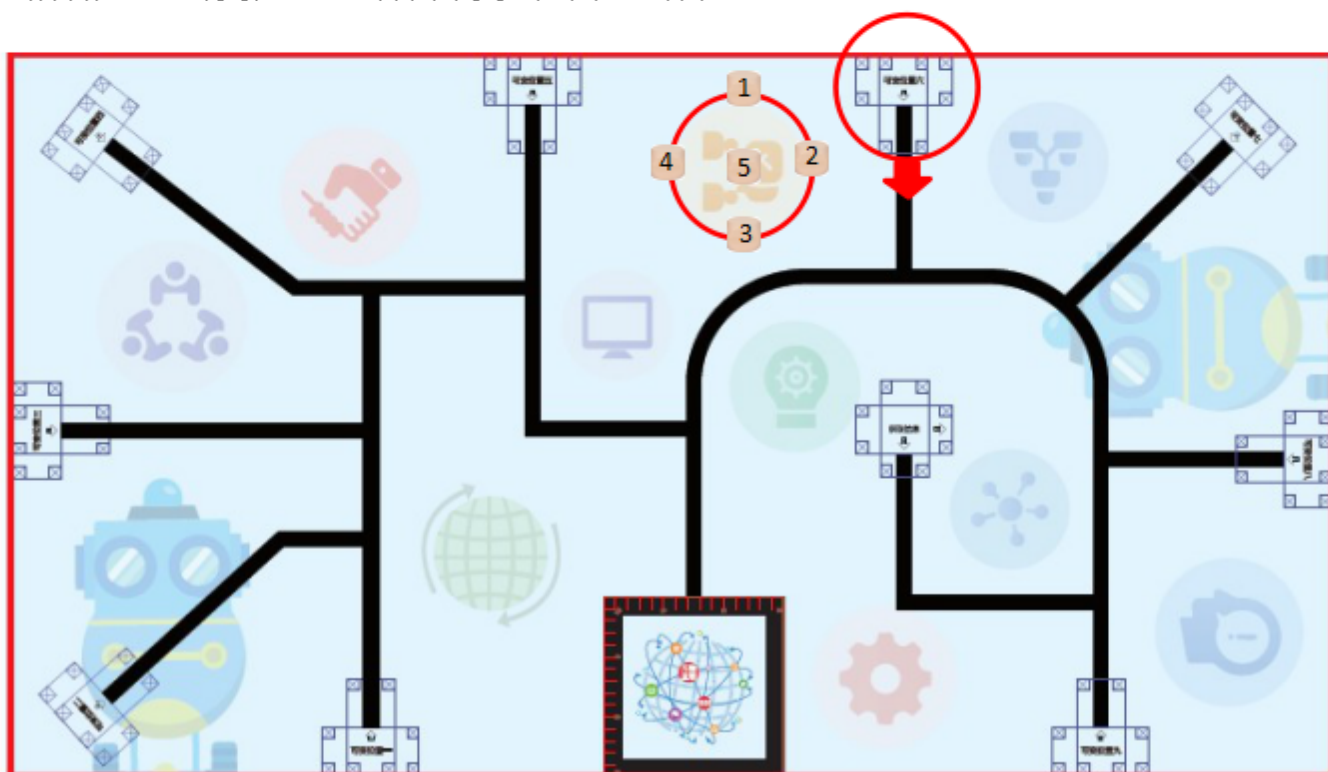
4



5

垃圾卡片以上 5 种

5.2 摆放位置：可变位置六，方向不变，如图 5.1 所示

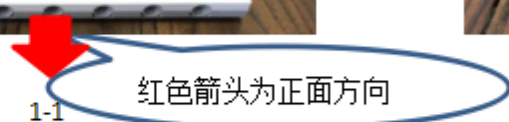
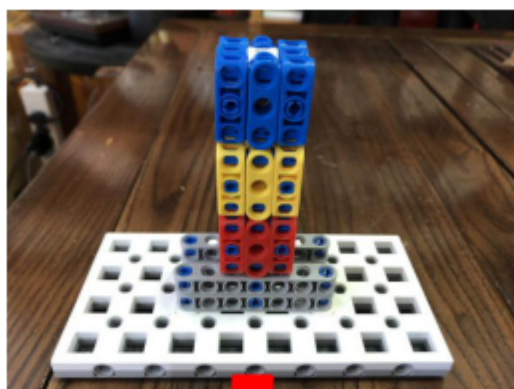


5.1

1、普及赛附加任务一

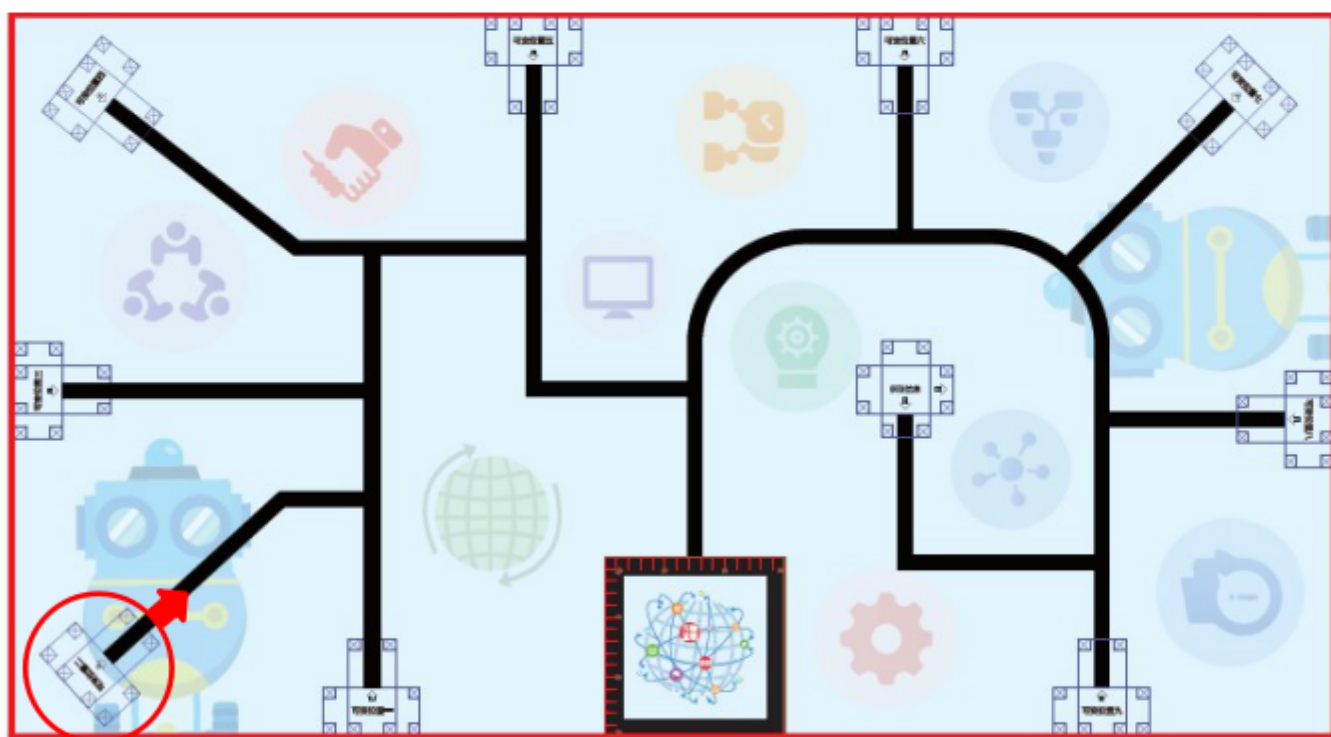
1.1 初始状态：色块共有红、黄、蓝三种，颜色顺序由下至上红、黄、蓝依次套在杆子上，如图 1-1 所示

1.2 完成状态：使用机器人装置将色块脱离任务模型，如图 1-2 所示。蓝色色块计 30 分；黄色色块计 35 分；红色色块计 45 分。以上分数叠加计分。



1-1

1.3 摆放位置：可变位置二，方向不变，如图 1-3 所示

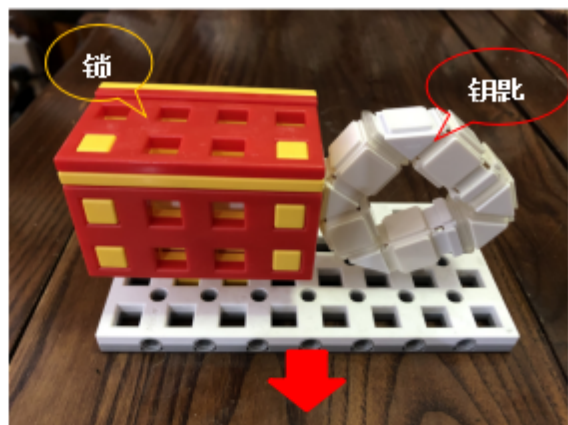


1-3

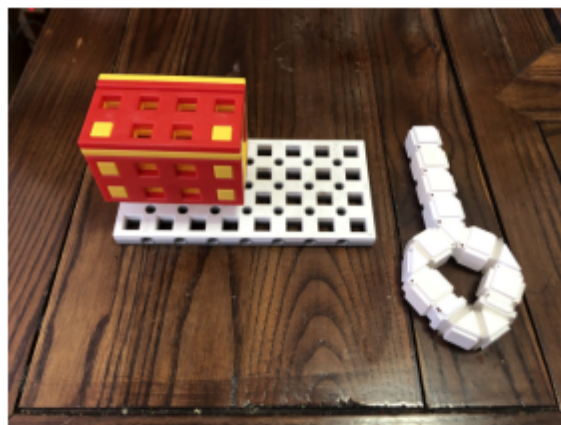
2、普及赛附加任务二

2.1 初始状态：钥匙模型插入锁内，如图 2-1 所示

2.2 完成状态：使用机器人装置将钥匙模型拔出锁外，钥匙模型完全脱离任务模型，如图 2-2 所示，计 100 分。

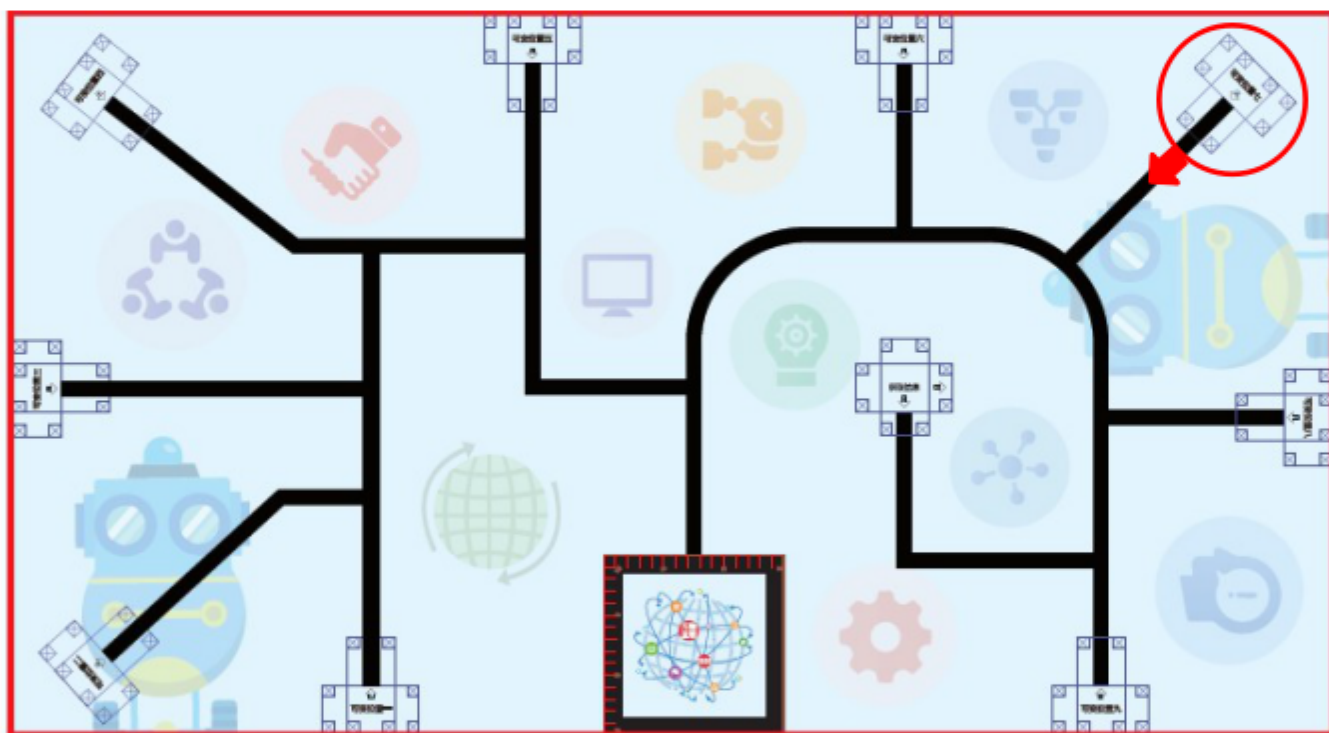


2-1



2-2

2.3 摆放位置：可变位置七，方向不变，如图 2-3 所示



2-3