

Aufgaben

Im Folgenden werden die einzelnen Aufgaben beschrieben. Die Reihenfolge, in der sie erledigt werden müssen, ist nicht vorgegeben, jedoch gibt es Notwendigkeiten einzelne Aufgaben vor anderen durchzuführen. Wenn es sinnvoll erscheint, können auch mehrere Aufgaben zu einer einzelnen zusammengefasst oder auch in Teilabschnitte zerlegt werden. Der Ball im Feld F6 an Position Pos 6.0 darf nicht berührt werden. Rutscht er aus der losen Arretierung, werden Strafpunkte aufgeschrieben.

Aufgabe 1

Alle Dreierwürfel müssen in die Base zurückgebracht werden.

Aufgabe 2

Ein Dreierwürfel muss auf der Position Pos 5.1 abgelegt werden. Beachte, dass die Aufgabe 1 erfüllt sein muss, d.h. ein Verschieben auf die Position direkt vom Spielfeld aus, ist nicht zulässig!

Aufgabe 3

Der Tisch von Pos 2.2 muss umgedreht werden, d.h. statt auf der Tischplatte steht er nun auf den Füßen, die vier Beine sind oberhalb der Tischplatte sichtbar. Das händische Drehen in der Base ist erlaubt, jedoch nicht zwingend. Der Tisch steht korrekt an Pos 2.2, wenn kein Tischbein die schwarze Linie oder das Feld F3 berührt. Er muss eindeutig der rechten Seite des Feldes F2 zuzuordnen sein.

Aufgabe 4

Der 3D-Stern muss von Pos 3.0 auf Pos 4.0 verschoben werden. Ein zwischenzeitliches Zurückführen in die Base ist erlaubt.

Aufgabe 5

Aus dem Ballturm ist der untere Ball herauszustoßen. Damit werden beide Bälle aus dem Turm befreit. In der Modellbeschreibung ist angegeben, wie der untere Ball erreicht werden muss.

Aufgabe 6

Am Ende des gesamten Laufs muss der Roboter ins Oval. Genauer zwischen die beiden geraden Linien von F2 und F5. Er darf mit keinem seiner Ausbauten über die schwarzen Linien und auch nicht über die Felder F1, F3, F4 oder F6 ragen.

Zusatzaufgabe (nur möglich, wenn Aufgabe 3 erfolgreich beendet wurde)

Ein Ball muss auf dem Tisch abgelegt werden. Die Erledigung der Aufgabe 5 ist keine Bedingung für diese Aufgabe, deshalb steht zu Beginn ein Ball in der Base zur Verfügung.