



REGULAMENTO OFICIAL | CHALLENGE 2026

O Join.Valle, associação privada sem fins lucrativos, vem, por meio deste instrumento, tornar pública a realização do Challenge 2026 (desafio de mobilidade autônoma), mediante as condições estabelecidas neste regulamento oficial.

I - INTRODUÇÃO

II- OBJETIVOS DA COMPETIÇÃO

III- INSCRIÇÕES E ELEGIBILIDADE DAS EQUIPES

IV- MODALIDADE 1: DRONES AUTÔNOMOS (ENXAME)

V- MODALIDADE 2: VEÍCULOS TERRESTRES AUTÔNOMOS

VI- ETAPAS DO DESAFIO

VII- CRONOGRAMA GERAL

VIII- QUADRO GERAL DE PONTUAÇÃO

IX- QUADRO GERAL DE PENALIDADES

X. PREMIAÇÃO

XI. DISPOSIÇÕES GERAIS

XII. APÊNDICES



I - INTRODUÇÃO

Os desafios universitários têm-se mostrado eficazes para promover uma aprendizagem ativa, significativa, alinhada às exigências do mundo profissional contemporâneo. Por meio da experimentação, da aplicação prática e da resolução de problemas complexos, essas experiências estimulam a tomada de decisão, o pensamento crítico, o raciocínio lógico, a criatividade, a inovação, além de aprimorar o trabalho em equipe e desenvolver o espírito de liderança.

Mais do que absorver conteúdo, os participantes aprendem a aplicá-lo, em condições que se assemelham às que encontrarão na prática profissional. Ao atuarem em projetos complexos, integrando diferentes áreas do conhecimento, os jovens se tornam mais preparados para enfrentar os desafios técnicos do presente e construir soluções para o futuro.

É nesse espírito que foi criado o Challenge 2026, uma competição nacional de alta complexidade voltada ao desenvolvimento de tecnologias independentes aplicadas à mobilidade terrestre e aérea. O evento desafia equipes universitárias a projetar, construir e validar veículos inteligentes, capazes de operar de forma autônoma em ambientes controlados, porém imprevisíveis, exigindo precisão, robustez e adaptação em tempo real.

Inspirado nos resultados de um projeto piloto de 2023, organizado pela ABII - Associação Brasileira de Internet Industrial, e em competições internacionais promovidas pela RoboNation, tais como: a Competição de Veículos Terrestres Inteligentes (IGVC) e a Competição Internacional de Robótica Aérea (IARC), o formato do Challenge 2026, foi cuidadosamente estruturado para preparar equipes brasileiras que desejarem, no futuro, representar o país em eventos de referência mundial.

O Challenge é organizado pelo Join.Valle e será realizado nos dias 16 e 17 de outubro de 2026 no Ágora Tech Park, em Joinville/SC. O desafio de mobilidade autônoma será dividido em dois dias: o primeiro dia será dedicado à integração entre as equipes e à apresentação dos projetos, criando um ambiente colaborativo de troca de conhecimento; o segundo dia será reservado às provas práticas, onde os protótipos desenvolvidos enfrentarão uma série de desafios em campo, sendo avaliados quanto à autonomia, estabilidade, tomada de decisão e eficiência de navegação.

O Challenge é uma oportunidade única para estudantes universitários colocarem à prova suas ideias, suas habilidades e sua capacidade de transformar conhecimento em solução real.



II- OBJETIVOS DA COMPETIÇÃO

2.1- Objetivo Geral

Promover o desenvolvimento de soluções de mobilidade autônoma, por meio de uma competição universitária, estimulando a aplicação prática de conhecimentos em engenharia, ciência e tecnologia, e contribuindo para a formação de estudantes capazes de atuar em contextos tecnológicos avançados, colaborativos e orientados à inovação.

2.2- Objetivos Específicos

1. Estimular o desenvolvimento de tecnologias embarcadas e sistemas autônomos aplicados a veículos terrestres e aéreos.
2. Fomentar a integração entre diferentes áreas do conhecimento, promovendo a interdisciplinaridade entre engenharia, computação, design e gestão.
3. Incentivar a criação de soluções inovadoras de mobilidade e navegação autônoma para ambientes complexos.
4. Preparar equipes brasileiras para futuras participações em desafios internacionais.
5. Promover o trabalho em equipe, a cultura de competição saudável e o espírito de cooperação acadêmica.
6. Proporcionar um ambiente de troca de experiências entre estudantes, professores, avaliadores e especialistas do setor tecnológico.
7. Promover a integração entre diferentes instituições de ensino, fortalecendo a cultura da colaboração e do espírito de competição saudável.

III- INSCRIÇÕES E ELEGIBILIDADE DAS EQUIPES

3.1- Composição das equipes

- Cada equipe deverá ser composta por estudantes de graduação e/ou pós-graduação regularmente matriculados em instituições de ensino superior brasileiras.



- Cada equipe deverá ter no mínimo 5 e no máximo 15 integrantes, além de pelo menos um professor orientador.
- Cada instituição de ensino superior poderá inscrever até duas equipes, uma por modalidade (drones autônomos e/ou veículos terrestres autônomos). Cada equipe deve fazer sua inscrição separadamente.
- Cada equipe pode contar com apoio técnico de outros professores (além do orientador) e profissionais externos para orientação e consultoria.
- Cada equipe deverá ter um representante oficial (capitão ou líder da equipe), responsável pelas comunicações oficiais entre a organização e o time.

3.2- Procedimentos de inscrição

- As inscrições ocorrerão entre 19 de junho e 30 de novembro de 2025 por meio deste formulário: <https://forms.gle/Dzj2Dc8ob3E5sg2B6>
- No caso de não haver o número mínimo de universidades inscritas para garantir a viabilidade técnica e organizacional do Challenge 2026, a organização se reserva o direito de cancelar ou adiar a realização da competição, comunicando oficialmente as equipes inscritas em até 7 dias após o encerramento do prazo de inscrições.
- Será obrigatória a submissão de um relatório técnico para cada veículo inscrito, além da entrega do vídeo de apresentação técnica e termo de responsabilidade individual assinado ao longo do mês de setembro de 2026, conforme cronograma do evento. A participação das provas também estará condicionada ao aceite do regulamento e ao envio da documentação completa nos devidos prazos.

IV- MODALIDADE 1: DRONES AUTÔNOMOS (ENXAME)

A modalidade de drones independentes em formação de enxame propõe o desenvolvimento de aeronaves multi rotores cooperativos, capazes de operar de forma autônoma sem uso de GPS, com navegação baseada em sensores embarcados e resposta a comandos não convencionais. Este desafio simula aplicações reais de mapeamento, reconhecimento de ambientes e resposta a estímulos externos, exigindo integração elevada entre hardware, software e algoritmos de controle distribuídos.

4.1- Objetivos



4.1.1- Objetivo Geral

Desenvolver e validar um sistema aéreo cooperativo, composto por múltiplos drones independentes, capaz de navegar e executar tarefas em ambiente controlado, utilizando apenas sensores embarcados e interação com o usuário por comandos gestuais ou sonoros.

4.1.2- Objetivos Específicos

- Projetar ou utilizar drones de mercado, de pequeno porte, com controle de voo embarcado e navegação não-GPS.
- Integrar sensores embarcados para navegação, posicionamento relativo e detecção de obstáculos.
- Desenvolver protocolos de comunicação e tomada de decisão cooperativa entre os drones.
- Implementar interface gestual ou de comando de voz para interação com o sistema.
- Garantir segurança, estabilidade e autonomia mínimas de voo em ambiente fechado.

4.2- Critérios de Projeto e Requisitos Técnicos

4.2.1- Estrutura Física

- Tipo: Multi rotor (tri, quad, hexa rotor, etc.)
- Peso máximo do drone: 0,45 kg (incluindo bateria e carga útil)
- Dimensões: livres, desde que respeitem o limite de peso
- Moldura: preferencialmente em fibra de carbono, polímero leve ou compósitos
- Quantidade de drones para a prova de enxame: no mínimo 3 e no máximo 4 unidades operando simultaneamente.

4.2.2- Propulsão e Locomoção

- Motores: sem escova (brushless) são viáveis para autonomia, controle e respostas
- Hélices: até 8"
- ESCs: mínimo 20A, compatível com PWM ou DShot
- Configuração: 2 hélices no sentido horário (CW) e 2 no sentido anti-horário (CCW)

4.2.3- Fonte de Energia

- Bateria: LiPo (polímero de lítio), Lítio (Li-ion) ou Níquel-Metal Hidreto (NiMH)
- Uma bateria por drone (não compartilhada)
- Autonomia mínima de voo: 10 minutos
- O nível de carga será verificado na inspeção técnica

4.2.4- Navegação e Controle

- Computação embarcada obrigatória (ex: Raspberry Pi, Jetson Nano, Pixhawk) ou próprio hardware de controle no caso de drones de mercado.



- GPS: proibido
- Sensores obrigatórios: IMU (unidade de medição inercial com giroscópio, acelerômetro e magnetômetro); Barômetro; Câmera monocular ou estéreo
- Interface com usuário: comandos por gestos ou voz
- Comunicação entre drones: Livre escolha, por parte de cada equipe.

4.2.5- Segurança e Conformidade

- Sistema de parada de emergência (kill switch) físico e remoto obrigatório
- Sistema à prova de falhas programado para falha de orientação
- Área de voo cercada fisicamente para segurança
- Todas as conexões elétricas devem ser isoladas e protegidas

A descrição técnica para participar desta modalidade encontra-se detalhada no APÊNDICE A.

V- MODALIDADE 2: VEÍCULOS TERRESTRES AUTÔNOMOS

Esta modalidade desafia os participantes a desenvolver veículos terrestres autônomos capazes de realizar missões de navegação em ambientes urbanos simulados, incluindo detecção de obstáculos, identificação de sinalização e adaptação a diferentes condições operacionais. A prova exigirá controle embarcado, percepção do ambiente e tomada de decisão autônoma, simulando situações reais de mobilidade inteligente.

5.1- Objetivos

5.1.1- Objetivo Geral

Projetar, construir e validar um veículo terrestre autônomo capaz de navegar por ambientes simulados, interpretando sinais, contornando obstáculos e reagindo a elementos móveis e estáticos sem intervenção humana.

5.1.2- Objetivos Específicos

- Desenvolver uma plataforma de mobilidade robusta e precisa.
- Implementar sistemas de sensoriamento e navegação independentes baseados em visão computacional, GPS e LIDAR.
- Integrar algoritmos de tomada de decisão para manobras, desvios e reações dinâmicas.



- Testar o desempenho do sistema sob diferentes cargas embarcadas.
- Garantir a segurança do sistema com recursos de emergência e redundância de controle.

5.2- Critérios de Projeto e Requisitos Técnicos

5.2.1- Requisitos Gerais de Design

- Locomoção por contato direto com o solo, sobre rodas
- Dimensões básicas: comprimento (0,9 a 1,5 metros); largura (0,6 a 0,9 metros); altura (até 1,8 metros - excluindo antenas ou bandeiras)
- Computação e energia embarcadas obrigatoriamente
- Estrutura robusta e segura para ambiente externo
- Iluminação de status: acesa continuamente com o sistema ligado; Piscante em modo autônomo
- Botão de parada de emergência (E-Stop): vermelho (mínimo de 1" de diâmetro); altura (entre 60 e 120 cm); posicionado na parte traseira, central; deve interromper fisicamente a movimentação do veículo.

5.2.2- Estrutura Física e Carga

- Limite de peso total do veículo (sem carga): 25kg
- O veículo deve transportar cargas variadas pela organização: carga baixa (3 kg), média (6kg) e pesada (9kg)
- Compartimento para acoplamento de cargas de forma segura, com volume padronizado.

5.2.3- Propulsão e Locomoção

- Propulsão elétrica obrigatória
- Motores DC com escovas ou brushless com redutores
- Configurações permitidas: tração dianteira, traseira ou integral
- Encoders ou sistema odométrico recomendados

5.2.4- Fonte de Energia

- Tipos permitidos: LiPo (polímero de lítio), LiFePO4 (ferrofosfato de lítio) ou AGM (chumbo-ácido selado)
- Capacidade sugerida: 12V 20Ah ou equivalente
- Proibido o uso de fontes externas ou de combustão
- Carregadores compatíveis com rede elétrica 220V

5.2.5- Sistema de Navegação e Controle

- Computador embarcado (Jetson, Raspberry Pi, etc.)



- Sensores recomendados: GPS (incluindo RTK); UMI; Câmeras (RGB, estéreo, etc.); LIDAR
- Algoritmos obrigatórios: Navegação por waypoints; Reconhecimento de placas, faixas e obstáculos; Detecção e ocorrência de pedestres simulados

5.2.6- Segurança e Conformidade

- Botão E-Stop físico e remoto (alcance mínimo: 30 m)
- Governador de velocidade: 1,6 a 8 km/h
- Sistema de segurança contra falhas para perda de controle ou ameaça iminente

A descrição técnica para participar desta modalidade encontra-se detalhada no APÊNDICE A.

VI- ETAPAS DO DESAFIO

6.1- Avaliação técnica do projeto

6.1.1- Relatório Técnico

Cada equipe deverá apresentar um relatório técnico completo do projeto, com no máximo 30 páginas, contendo a descrição das soluções propostas para as respectivas modalidades (drones ou veículos terrestres autônomos). O relatório é parte integrante da competição e deve ser enviado nos prazos estabelecidos no cronograma do desafio.

O documento deverá apresentar as premissas de projeto contratado, com detalhamento de cada subsistema, metodologias de desenvolvimento e integração dos sistemas embarcados e estratégias específicas para execução das missões. Espera-se que o relatório evidencie o raciocínio de engenharia aplicado no projeto, bem como o domínio dos integrantes sobre o funcionamento e limitações dos sistemas.

O relatório será avaliado por uma comissão técnica, que outorgará uma nota de 0 a 100 pontos com base nos seguintes critérios:

- Clareza e objetividade na exposição das ideias;
- Premissas e justificativas para as soluções adotadas;
- Nível de detalhamento dos sistemas embarcados e sensores;
- Coerência entre a proposta e a capacidade do sistema;
- Aplicação de boas práticas de engenharia e inovação.

Após o envio do relatório, não serão permitidas modificações físicas no projeto descrito no projeto descrito (como alterações na estrutura, propulsão, sensores, base de hardware, etc.).



Quaisquer discrepâncias verificadas durante o evento presencial poderão acarretar penalizações. Alterações no software e configurações de controle são permitidas e esperadas.

O relatório técnico deve ser enviado em formato eletrônico (PDF) para o endereço de e-mail da organização. O documento não possui um modelo fixo obrigatório, mas recomenda-se utilizar:

- Fonte: Times New Roman, tamanho 12;
- Espaçamento: duplo entre linhas;
- Papel: formato A4;
- Margens recomendadas: 2,5 cm (esquerda), 1,25 cm (superior, direita e inferior).

6.1.2- Vídeo de apresentação do projeto

As equipes deverão produzir um vídeo de apresentação com no máximo 5 minutos, apresentando:

- A composição da equipe;
- As soluções técnicas adotadas;
- Demonstrações práticas de funcionamento (obrigatoriamente com o sistema em operação - voo para drones, navegação para veículos terrestres).

O vídeo deve ser publicado na plataforma YouTube, com o link compartilhado via e-mail com a organização, atendendo as orientações do APÊNDICE B. Serão atribuídos até 50 pontos ao vídeo, levando em consideração:

- Clareza da explicação técnica;
- Qualidade da demonstração prática;
- Objetividade e estrutura da apresentação;
- Inovação e criatividade.

6.1.3- Apresentação oral presencial

Cada equipe deverá realizar uma apresentação oral presencial para os juízes da competição, no primeiro dia do evento. A apresentação tem como objetivo permitir que os avaliadores compreendam a proposta técnica, o raciocínio por trás das decisões do projeto e a participação efetiva dos membros da equipe.

- Duração da apresentação: 15 minutos por um membro da equipe, seguidos de 5 minutos de argumentação pelos avaliados;
- A aeronave ou veículo terrestre deve estar montado e visível durante a apresentação;
- Recomenda-se que mais de um membro participe da defesa do projeto, demonstrando envolvimento coletivo no projeto.

A banca examinadora atribuirá até 50 pontos à apresentação, com base nos seguintes critérios:

- Clareza e domínio técnico;
- Qualidade da comunicação;
- Coerência entre projeto e execução;



- Participação da equipe como um todo;
- Capacidade de responder às perguntas dos avaliados.

6.2- Inspeção técnica de segurança

6.2.1- Objetivo

Garantir que todos os sistemas participantes estejam em condições seguras e operacionais antes de entrarem na arena de provas, validando critérios de integridade estrutural, eletrônica, funcional e de conformidade com os requisitos do regulamento técnico.

A inspeção será realizada na manhã do segundo dia da competição, de forma obrigatória para todas as equipes. Somente os veículos e drones que foram aprovados integralmente nesta etapa poderão participar das provas em campo.

6.2.2- Itens Inspeccionados

Estrutura Física e Montagem Geral

- Fixação segura de todas as partes estruturais (sem folgas, peças soltas ou expostas);
- Ausência de elementos cortantes, pontiagudos ou instáveis;
- Verificação de cuidados, proteção de hélices (drones) ou partes móveis (carros);
- Proteção das áreas de encaixe de carga e sensores;
- Acessibilidade dos dispositivos de segurança (E-Stop, luzes, kill switch, etc.).

Fonte de Energia

- Bateria firmemente instalada e isolada;
- Verificação de conectores seguros e sem risco de curto-circuito;
- Ausência de superaquecimento durante o funcionamento em conservação;
- Tensão e capacidade compatíveis com o projeto apresentado no relatório;
- Avaliação do tempo estimado de autonomia (mínimo exigido: 10 minutos).

Sistema de Controle e Comunicação

- Operação autônoma (sem dependência de estação externa ativa);
- Teste de boot do sistema embarcado e inicialização dos sensores;
- Confirmação da proibição de GPS (para drones) ou permissão restrita (carros);
- Validação da comunicação entre múltiplas unidades (enxame ou rede embarcada).

Dispositivos de Segurança Obrigatórios

Tipo de veículo	Requisitos
Drones	Kill switch físico e remoto funcional; luz de status visível; failsafe ativo para perda de controle ou danos; identificação da equipe na fuselagem
Veículos terrestres	Botão E-Stop físico traseiro (mín. 1" vermelho); E-Stop remoto com alcance ≥ 30 m; luz de status de download modo independente;



	velocidade limitada a 8 km/h; sistema de travamento de rodas em segurança
--	---

Documentos Exigidos na Inspeção

- Relatório técnico impresso ou em versão digital acessível para consulta imediata;
- Declaração de conformidade do sistema com o regulamento (modelo fornecido pela organização);
- Certificado de que todas as alterações realizadas após o envio do relatório foram exclusivamente de software (se houver).

6.2.3- Critérios de Aprovação

- O veículo será aprovado somente se todos os itens forem validados positivamente.
- As equipes que não obtiverem aprovação na primeira tentativa poderão realizar ajustes e solicitar nova avaliação até 1 hora antes do início das provas.
- A reprovação persistente na inspeção acarretará a desclassificação nas provas práticas da respectiva modalidade.

6.2.4- Observações Complementares

- A comissão técnica poderá realizar novas inspeções a qualquer momento, caso identifique comportamentos inseguros, falhas inesperadas ou modificações suspeitas.
- Todas as equipes devem manter pelo menos dois representantes disponíveis na área de inspeção, com conhecimento do sistema.

6.3- Missões técnicas em cada modalidade de participação

6.3.1- Modalidade 1: Drones Autônomos (enxame)

As missões propostas para a modalidade Drones Autônomos no Challenge 2026 foram integralmente concebidas, tomando como referência apenas desafios práticos encontrados em aplicações reais e em competições internacionais amplamente reconhecidas, como as promovidas pela RoboNation. O objetivo é oferecer às equipes um conjunto de tarefas originais, que estimulem a inovação, a criatividade e a aplicação de tecnologias emergentes, mantendo total aderência ao propósito formativo e tecnológico do Challenge e que permitam que as melhores equipes possam participar do desafio internacional.

Nesse sentido, as aeronaves devem ser projetadas para cumprir missões distintas, avaliadas individualmente e pontuadas conforme o desempenho da equipe. A pontuação total de voo será composta pela soma dos pontos obtidos em cada missão realizada, sendo considerada apenas a maior pontuação de cada prova para efeito de classificação final.



As equipes que optarem por não realizar uma ou mais missões terão pontuação nula nessas missões, sem penalização adicional. Os desafios foram idealizados a partir de cenários que simulam aplicações reais em mapeamento, logística, navegação autônoma e operações de precisão, com o objetivo de estimular soluções criativas e avançadas para veículos aéreos não tripulados.

Entre os conceitos e habilidades estimulados pelas missões, destacam-se:

- Varredura aérea de áreas com identificação de marcadores;
- Entrega de carga em alvos delimitados;
- Navegação autônoma com desvio de obstáculos fixos e móveis;
- Pouso de precisão em plataformas elevadas;
- Integração de visão computacional, controle autônomo e cooperação entre drones.

A- Missão 1 – Varredura de Área com Reconhecimento de Marcadores

Descrição:

O drone deverá realizar decolagem a partir de um ponto fixo previamente definido, iniciar voo autônomo e executar varredura sistemática sobre toda a área delimitada pela organização. Durante a varredura, o sistema embarcado deverá identificar, por meio de visão computacional, pelo menos três marcadores visuais distintos no solo, podendo estes ser definidos por formas geométricas ou cores específicas informadas previamente pela organização.

A trajetória de varredura deverá garantir sobreposição mínima entre faixas de voo, assegurando a cobertura total da área e evitando falhas de detecção.

A posição georreferenciada de cada marcador identificado deverá ser registrada pelo sistema e transmitida ao sistema oficial de registro da prova, no formato e protocolo estabelecidos pela organização.

Objetivo técnico:

Executar mapeamento aéreo totalmente autônomo com capacidade de:

- Identificar e diferenciar múltiplos marcadores visuais no solo;
- Registrar a posição precisa de cada marcador;
- Garantir cobertura integral da área delimitada, respeitando critérios técnicos de varredura aérea.

Parâmetros e Regras Específicas:

- Área de voo será delimitada fisicamente e/ou por coordenadas virtuais, de conhecimento prévio da equipe.
- Marcadores serão dispostos de forma aleatória e poderão variar em formato e cor entre as rodadas.
- Sobreposição mínima de 20% entre as faixas de varredura será exigida para validação da cobertura.



- É proibida qualquer intervenção manual durante a execução da missão, sendo vedado o uso de controle remoto ou ajustes externos após a decolagem.
- Os drones devem operar dentro dos limites de altura, velocidade e segurança definidos no regulamento geral.
- Caso um marcador seja identificado, mas não tenha sua posição registrada e transmitida corretamente, a pontuação correspondente não será atribuída.

Pontuação:

- Detecção correta de marcadores: 15 pontos por marcador identificado corretamente (máximo 45 pontos).
- Registro preciso da posição: 5 pontos por marcador com posição registrada dentro da tolerância estabelecida (máximo 15 pontos).
- Cobertura completa da área: 20 pontos, mediante comprovação de sobreposição mínima exigida.
- Execução dentro do tempo limite: 20 pontos, desde a decolagem até o pouso.
- Pontuação máxima possível na missão: 100 pontos.

B- Missão 2 –Entrega de Carga em Zona Delimitada

Descrição:

Nesta missão o drone deverá acoplar, de forma segura, uma carga padrão fornecida pela organização e realizar decolagem a partir de ponto fixo previamente estabelecido. A missão consiste em navegar de forma totalmente autônoma até o ponto de entrega, identificado por uma área-alvo circular no solo, e liberar a carga com precisão dentro dos limites dessa área. A posição exata do alvo será divulgada à equipe minutos antes do início da prova, simulando uma operação real de logística de última milha. A liberação da carga deverá ser controlada mecanicamente, sem arremesso, garantindo segurança e integridade tanto do equipamento quanto da área de prova.

Após a entrega, o drone deverá retornar de forma autônoma ao ponto inicial e executar pouso controlado.

Objetivo:

Simular uma operação autônoma de transporte e entrega de pequena carga, avaliando:

- Capacidade de navegação precisa até ponto informado em tempo reduzido;
- Eficiência e segurança no sistema de liberação da carga;
- Retorno autônomo e pouso seguro no ponto inicial.

Parâmetros e Regras Específicas:

- Carga padrão: fornecida pela organização, peso máximo de 200 gramas, dimensões compatíveis com o sistema de transporte do drone.
- Área-alvo: círculo com diâmetro de 50 cm, demarcado no solo.
- Localização do alvo: informada pouco antes da execução da missão, exigindo planejamento rápido de rota.



- Liberação da carga: obrigatoriamente controlada, proibido arremesso ou queda livre sem controle mecânico.
- Retorno obrigatório: após a entrega, o drone deve regressar ao ponto de origem e realizar pouso seguro.
- É proibida qualquer intervenção manual durante a missão após a decolagem.
- Caso a carga não permaneça dentro dos limites da área-alvo após a liberação, a pontuação de precisão será reduzida ou anulada.

Pontuação:

- Precisão da entrega: até 80 pontos, avaliados pela distância do ponto de impacto ao centro do alvo (pontuação máxima para pouso central, decrescendo conforme afastamento).
- Retorno seguro: 40 pontos, atribuídos somente se o drone retornar e pousar no ponto inicial sem falhas.
- Execução dentro do tempo limite: 30 pontos, considerando desde a decolagem até o pouso final.
- Pontuação máxima possível na missão: 150 pontos.

C- Missão 3 – Navegação com Desvio de Obstáculos

Descrição:

O drone deverá decolar de ponto fixo e percorrer, de forma totalmente autônoma, um trajeto delimitado por uma série de portais numerados que indicam a sequência correta de passagem. Durante o percurso, haverá obstáculos fixos e móveis dispostos estrategicamente, alguns com posição previamente informada e outros posicionados de forma a exigir reação em tempo real. O sistema embarcado do drone deverá detectar e realizar o desvio de todos os obstáculos, mantendo trajetória estável e sem qualquer contato físico. O trajeto deve ser completado respeitando rigorosamente a sequência dos portais e finalizando com pouso seguro no ponto final definido pela organização.

Objetivo:

Avaliar a capacidade do drone de executar navegação autônoma complexa, envolvendo:

- Precisão na passagem por portais na ordem correta;
- Detecção e desvio eficiente de obstáculos fixos e móveis;
- Manutenção de trajetória limpa e controlada até o ponto final.

Parâmetros e Regras Específicas:

- Portais: numerados e dispostos de forma a criar rota obrigatória, que deve ser seguida na ordem estabelecida.
- Obstáculos fixos: com posição conhecida previamente e divulgada às equipes antes da execução.



- Obstáculos móveis: com posição variável e dinâmica, podendo simular movimentos inesperados.
- Contato físico: qualquer toque em obstáculos fixos ou móveis acarretará penalização.
- Condições de finalização: pouso obrigatório no ponto final determinado, dentro dos limites da área segura.
- Proibida qualquer intervenção manual após a decolagem.

Pontuação:

- Portais atravessados corretamente: até 80 pontos (pontuação proporcional ao número de portais concluídos na ordem correta).
- Execução sem colisões: 40 pontos (perda total dessa pontuação em caso de qualquer contato com obstáculos).
- Execução dentro do tempo limite: 30 pontos, contabilizando da decolagem ao pouso final.
- Pontuação máxima possível na missão: 150 pontos.

D- Missão 4 – Pouso de Precisão em Plataforma Elevada

Descrição:

O drone deverá decolar de ponto fixo, localizar de forma autônoma uma plataforma elevada e executar pouso suave e centralizado sobre a superfície. A altura da plataforma poderá variar entre 0,5 metro e 1,5 metro, e suas dimensões serão de 50 cm por 50 cm.

O pouso deverá ocorrer sem deslocamento da plataforma ou contato com suas bordas, simulando operações de pouso em áreas restritas e instáveis. Tanto a decolagem quanto o pouso deverão ser realizados de forma totalmente autônoma, sem intervenção humana durante a execução da prova.

Objetivo:

Testar a capacidade do drone em realizar:

- Localização precisa de alvo elevado;
- Controle fino de descida e alinhamento;
- Pouso centralizado e suave, preservando a estabilidade da plataforma.

Parâmetros e Regras Específicas:

- Localização da plataforma: informada previamente à equipe, permitindo planejamento da rota.
- Tolerância de centralização: o pouso deve ocorrer dentro de um raio máximo de 10 cm a partir do centro da plataforma.
- Estabilidade: não é permitido qualquer deslocamento ou oscilação excessiva da plataforma no momento do pouso.
- Autonomia total: decolagem e pouso devem ser realizados sem controle manual.



- Penalizações: perda de pontos por pouso fora da tolerância ou por contato com bordas.

Pontuação

- Precisão no pouso: até 200 pontos, atribuídos conforme proximidade ao centro da plataforma (pontuação máxima para pouso perfeito no centro).
- Suavidade da operação: até 70 pontos, concedidos quando o pouso não provoca deslocamento nem vibração excessiva da plataforma.
- Execução dentro do tempo limite: 30 pontos, contabilizando da decolagem ao pouso final.
- Pontuação máxima possível na missão: 300 pontos.

6.3.2- Modalidade 2: Veículos terrestres autônomos

Os veículos terrestres autônomos devem ser desenvolvidos de modo a cumprir os diferentes tipos de missões, descritas a seguir, para as quais serão atribuídos pontos de acordo com o desempenho da equipe. A pontuação total será calculada com base na soma dos pontos obtidos em cada missão, considerando para a classificação final a melhor pontuação individual registrada em cada prova.

As equipes poderão optar por não participar de uma ou mais missões, nesse caso, a pontuação da missão não realizada será considerada nula, sem aplicação de deliberações adicionais. As provas foram concebidas com base em situações reais de mobilidade inteligente, simulações de ambiente urbano e operações logísticas autônomas, de modo a promover o desenvolvimento de veículos robustos, adaptáveis e inteligentes.

As missões estimulam a aplicação de competências técnicas e estratégicas externas ao uso de tecnologias embarcadas em contextos de tráfego, logística e controle veicular.

Entre os conceitos e habilidades desenvolvidas, destacam-se:

- Navegação por faixas e desvio de obstáculos estáticos com precisão;
- Reconhecimento e interpretação de sinalização de trânsito em tempo real;
- Adaptação dinâmica a diferentes níveis de carga durante o percurso;
- Planejamento de trajetória com detecção e resposta a pedestres simulados;
- Tomada de decisão autônoma baseada em dados de sensores embarcados, como câmeras, GPS, LIDAR e ultrassom.

A- Missão 1 – Navegação Autônoma por Pista

Descrição:



O veículo deverá navegar de forma totalmente autônoma por uma pista demarcada com faixas brancas contínuas, curvas e obstáculos estáticos. A pista simula um ambiente urbano controlado. Durante o trajeto, o veículo deverá se manter entre as faixas, desviar das barreiras e avançar até o ponto de chegada.

Objetivos técnicos:

- Detecção e seguimento de faixa;
- Desvio de obstáculos com segurança;
- Manutenção de trajetória contínua.

Parâmetros de teste:

- Largura da pista: 1,5 m ($\pm$ 10 cm em trechos de estreitamento)
- Extensão: 50 metros lineares (com variações no trajeto)
- Obstáculos: 3 a 5 (cilindros de 30 cm de diâmetro, 60 cm de altura)
- Altura máxima permitida para sensores: 1,8 m
- Tempo limite: 6 minutos
- Velocidade máxima permitida: 8 km/h

Pontuação:

- Trajeto completo sem sair da faixa (70pts);
- Desvio correto de obstáculos (40pts);
- Conclusão dentro do tempo limite (20pts);
- Estabilidade e fluidez na navegação (20pts);
- Total: 150 pts.

B- Missão 2 – Estacionamento e Reconhecimento de Sinalização

Descrição:

O veículo deverá identificar uma vaga de estacionamento (delimitada com marcações no solo) e posicionar-se corretamente dentro dela. Durante o trajeto até a vaga, o sistema deverá interpretar placas de trânsito simuladas (parada obrigatória, velocidade, sentido) e adaptar sua conduta conforme as instruções.

Objetivos técnicos:

- Reconhecimento visual de sinalização;
- Ação reativa baseada em comandos visuais;
- Execução de manobra de estacionamento independente.

Parâmetros de teste:

- Número de placas: 3 a 5 (A4 em suportes verticais)
- Altura das placas: entre 0,6 e 1,2 m



- Tipo de placas: parada obrigatória, sentido obrigatório, limite de velocidade, vaga à frente, entre outras
- Tamanho da vaga: 2,2 m de comprimento × 1,2 m de largura
- Distância de aproximação: 8 a 12 metros antes da vaga
- Tempo limite: 5 minutos

Pontuação:

- Identificação correta de todas as placas (40pts);
- Reação adequada a cada sinal (40pts);
- Execução da manobra de estacionamento (50pts);
- Posição final totalmente dentro da vaga (20pts);
- Total: 150pts

C- Missão 3 – Carga Variável (Teste de Estabilidade e Controle)

Descrição:

Nesta prova, o veículo deverá percorrer uma pista em linha reta com pequenas inclinações ou desníveis, transportando diferentes níveis de carga acoplados em tempo real pela organização, de 3, 6 e 9kg. A equipe deverá demonstrar que o veículo consegue adaptar seu controle e manter-se estável independentemente da carga.

Objetivos técnicos:

- Adaptação da estratégia de controle ao peso embarcado;
- Estabilidade com centro de massa alterado;
- Manutenção da trajetória mesmo com cargas elevadas.

Parâmetros de teste:

- Três níveis de carga: leve (3 kg), média (6 kg), pesada (9 kg)
- A carga será padronizada e acoplada no veículo antes de cada rodada
- Pista com leve inclinação (até 8 graus) e piso irregular
- Tempo limite por carga: 2 minutos
- Distância total: 15 metros por rodada

Pontuação:

- Conclusão das três rodadas com cargas diferentes (90pts);
- Estabilidade e retidão de percurso (50pts);
- Adaptação do controle - sem travamentos ou derrapagem (40pts);
- Execução dentro do tempo total permitido (20pts);
- Total: 200pts.



D- Missão 4 – Desvio de Obstáculos com Detecção de Pedestres

Descrição:

Simulando um ambiente urbano sonoro, o veículo deverá avançar por uma pista contendo obstáculos móveis e a presença de pedestres simulados (painéis ou silhuetas móveis). Ao identificar um pedestre cruzando seu trajeto, o veículo deverá parar automaticamente ou desviar, de forma segura e controlada.

Objetivos técnicos:

- Detecção de obstáculos móveis e objetos simulados;
- Parada ou desvio alternativo com decisão lógica embarcada;
- Planejamento de trajetória em tempo real.

Parâmetros de teste:

- Distância do percurso: 20 metros
- Número de obstáculos móveis: 2 a 3
- Velocidade máxima permitida: 6 km/h
- Detecção por câmera ou LIDAR
- Tempo limite: 6 minutos

Pontuação:

- Detecção correta dos pedestres (60pts);
- Reação adequada - parada segura ou desvio planejado (80pts);
- Trajeto completo com fluidez e segurança (40pts);
- Execução dentro do tempo (20pts);
- Total: 200pts.

6.4 - Jornada Empreendedora

6.4.1- Descrição

Além do desafio técnico de construir sistemas autônomos, o Challenge 2026 incorpora um eixo formativo complementar: a Jornada Empreendedora. Essa trilha tem como objetivo estimular o desenvolvimento de competências empreendedoras nas equipes participantes, aproximando os estudantes da lógica de criação, gestão e validação de projetos inovadores, com forte base tecnológica.

A Jornada propõe um percurso prático e estratégico que amplia a vivência dos participantes para além da engenharia dos protótipos, incentivando uma compreensão mais ampla sobre trabalho em equipe, comunicação, propósito, captação de recursos e inserção de soluções no mercado.



6.4.2- Objetivos da Jornada

- Desenvolver nos estudantes a capacidade de estruturar uma equipe com visão de longo prazo, baseada em propósito e cultura organizacional;
- Estimular a elaboração de estratégias de captação de recursos e relacionamento institucional;
- Promover o desenvolvimento de modelos de negócio viáveis, com clareza de proposta de valor;
- Ampliar a habilidade de comunicação e posicionamento das equipes, preparando-as para negociações, apresentações e interações com empresas e investidores.

6.4.3- Estrutura da Jornada – Marcos Formativos

A Jornada está dividida em quatro marcos principais, que serão acompanhados por conteúdos, mentorias e entregas práticas ao longo da competição:

- **Marco 1** – Formação de equipe, definição de missão, visão e valores, estrutura organizacional e alinhamento interno;
- **Marco 2** – Elaboração do plano de trabalho, construção do modelo de negócios e ativação da frente comercial;
- **Marco 3** – Fortalecimento da cultura da equipe, desenvolvimento da identidade visual e preparação para apresentações e negociações;
- **Marco 4** – Aplicação empreendedora: análise de mercado, validação da solução e estruturação da proposta de valor.

6.4.4- Resultados esperados

Ao final da jornada, espera-se que as equipes participantes tenham vivenciado, de forma prática, os desafios de transformar uma ideia em uma solução real, com potencial de aplicação e sustentabilidade. A proposta é desenvolver não apenas produtos, mas também lideranças técnicas com visão estratégica, capacidade de articulação e protagonismo.

6.4.5- Orientações e Avaliação

O cronograma de atividades, as orientações detalhadas e os critérios de avaliação a serem adotados para a Jornada Empreendedora serão apresentados no WarmUp com as equipes inscritas, e por meio de informativos próprios. O desempenho das equipes nesse eixo formativo poderá impactar positivamente a trajetória na pontuação geral na competição, conforme critérios definidos pela organização.



VII- CRONOGRAMA GERAL

Etapa	Data / Período	Descrição
1. Período de Inscrição das Equipes	19 de junho a 30 de novembro de 2025	As equipes deverão preencher o formulário de inscrição e enviar os dados básicos solicitados.
2. WarmUp com as Equipes Inscritas (online)	8 de dezembro de 2025	Após o término das inscrições haverá reunião (WarmUp) de alinhamento online com as equipes inscritas e apresentação da Jornada Empreendedora.
3. Prazo para Submissão do Relatório Técnico	Até 14 de setembro de 2026	Envio do relatório completo do projeto, válido para as duas modalidades.
4. Envio do Vídeo de Apresentação Técnica	Até 21 de setembro de 2026	Vídeo com demonstração da equipe, protótipo e principais soluções adotadas.
5. Entrega da Declaração de Conformidade e Termo de Responsabilidade Individual de cada integrante da equipe	Até 28 de setembro de 2026	Documentos do Apêndices B e C assinados pelo professor e pela equipe e enviados por e-mail à organização.
6. Divulgação dos Horários de Apresentação	Até 5 de outubro de 2026	A Organização divulga a ordem das apresentações técnicas e inspeções.
7. Realização da Competição	16 e 17 de outubro de 2026	Evento presencial no Ágora Tech Park, Joinville/SC. Apresentações, inspeções e provas práticas.
8. Resultados Oficiais	17 de outubro de 2026	Divulgação da pontuação final, feedback técnico e premiações da competição.

VIII- QUADRO GERAL DE PONTUAÇÃO

Modalidade Drones Autônomos		
Categoria	Item revisado	Pontuação Máxima
Jornada Empreendedora	Participação das atividades e entregas	100 pontos
<i>Subtotal – Jornada</i>		<i>100 pontos</i>
Avaliação Técnica	Relatório Técnico	100 pontos
	Vídeo de Apresentação Técnica	50 pontos
	Apresentação Oral Presencial	50 pontos
<i>Subtotal – Técnica</i>		<i>200 pontos</i>
Provas Práticas	Missão 1 – Varredura de Área com Reconhecimento de Marcadores	100 pontos
	Missão 2 – Entrega de Carga em Zona Delimitada	150 pontos
	Missão 3 – Navegação com Desvio de Obstáculos	150 pontos
	Missão 4 – Pouso de Precisão em Plataforma Elevada	300 pontos
<i>Subtotal – Missões</i>		<i>700 pontos</i>
Total Geral		1000 pontos



Modalidade Veículos Terrestres Autônomos		
Categoria	Item revisado	Pontuação Máxima
Jornada Empreendedora	Participação das atividades e entregas	100 pontos
<i>Subtotal – Jornada</i>		<i>100 pontos</i>
Avaliação Técnica	Relatório Técnico	100 pontos
	Vídeo de Apresentação Técnica	50 pontos
	Apresentação Oral Presencial	50 pontos
<i>Subtotal – Técnica</i>		<i>200 pontos</i>
Provas Práticas	Missão 1 – Navegação por Pista	150 pontos
	Missão 2 – Estacionamento e Sinalização	150 pontos
	Missão 3 – Carga Variável	200 pontos
	Missão 4 – Detecção de Pedestres	200 pontos
<i>Subtotal – Missões</i>		<i>700 pontos</i>
Total Geral		1000 pontos

IX- QUADRO GERAL DE PENALIDADES

Etapa da Competição	Infração	Penalidade Aplicada
Documentação Prévia	Envio do relatório técnico após o prazo	–30 pontos na nota do relatório
	Envio do vídeo técnico fora do prazo	–15 pontos na nota do vídeo
	Relatório com mais de 30 páginas	–10 pontos
	Divergência entre o relatório e o sistema apresentado	–40 pontos e possível anulação de provas
	Ausência do relatório técnico	Desclassificação da equipe
	Falta de envio da Declaração de Conformidade	Impedimento de participar das provas
	Falta de identificação nos documentos	–5 pontos
Apresentação Técnica	Atraso na apresentação oral	–10 pontos
	Estouro do tempo máximo permitido	–5 pontos
	Ausência da aeronave/veículo na apresentação	–20 pontos
	Participação de apenas um membro na apresentação	–5 pontos
Provas Práticas	Colisão com obstáculos fixos ou móveis (drones e veículos)	–20 pontos por ocorrência
	Colisão entre veículos/drones	–30 pontos por ocorrência
	Saída da zona delimitada (pista ou área de voo)	–40 pontos
	Não parar diante de pedestre simulado (veículos)	–50 pontos



	Ultrapassar velocidade máxima permitida (veículos)	–15 pontos por ocorrência
	Deteção incorreta de marcador visual (drone – falso positivo)	–5 pontos por ocorrência
	Não registro de marcador identificado (drone)	–5 pontos por ocorrência
	Carga entregue fora da área-alvo (drone)	–15 pontos
	Pouso fora da tolerância ou contato com bordas da plataforma (drone)	–15 pontos
	Deslocamento ou queda da plataforma durante pouso (drone)	–20 pontos
	Não conclusão da missão no tempo limite	Missão anulada (pontuação zero)
	Uso de GPS em drones quando proibido	Desclassificação imediata
	Uso de controle remoto durante provas	Desclassificação imediata
Conduta e Segurança	Uso indevido de crachá/pulseira ou ausência de documentação pessoal	–10 pontos e possível restrição de acesso
	Atitude antidesportiva ou desrespeito à organização	Penalidade definida pela Comissão Técnica
	Terceirização da execução do projeto	Desclassificação imediata

X. PREMIAÇÃO

A cerimônia de premiação será realizada ao final do segundo dia da competição, logo após a apuração oficial das pontuações. Serão reconhecidas as equipes com melhor desempenho técnico, prático e comportamental ao longo do desafio.

10.1 Categorias de Premiação

Serão concedidos troféus, certificados e/ou prêmios simbólicos para as equipes com maior pontuação total (técnica + prática) nas seguintes categorias:

Modalidade Drones Autônomos (Enxame)

- 1º Lugar Geral
- 2º Lugar Geral
- 3º Lugar Geral

Modalidade Veículos Terrestres Autônomos

- 1º Lugar Geral
- 2º Lugar Geral
- 3º Lugar Geral



Outros prêmios

- **Prêmio Destaque em Inovação Técnica:** Para a equipe que apresentar a solução mais criativa, eficiente ou original, independentemente da colocação final, para ambas as modalidades.
- **Prêmio Melhor Apresentação Técnica:** Com base nos critérios da banca avaliadora durante a apresentação oral, para ambas as modalidades.
- **Prêmio Espírito de Equipe e Cooperação:** Para a equipe que se destacar pela organização, conduta colaborativa, respeito ao regulamento e apoio mútuo entre times, para ambas as modalidades.

10.2- Certificados de Destaque Técnico e Preparação para Competições Internacionais

As equipes que obtiverem os melhores desempenhos na competição, em especial aquelas que demonstrarem excelência técnica e compromisso com o desenvolvimento de tecnologias autônomas, receberão certificados de destaque técnico emitidos pela organização do Challenge 2026.

Além disso, as equipes estarão preparadas para participarem dos desafios internacionais promovidos pela RoboNation, como o International Aerial Robotics Competition (IARC) e o Intelligent Ground Vehicle Competition (IGVC), que inspiram as provas do Challenge.

XI. DISPOSIÇÕES GERAIS

11.1- Alterações no Regulamento

A Comissão Técnica poderá, sempre que necessário, realizar alterações ou complementações neste regulamento, com o objetivo de garantir o bom andamento da competição. Sempre que possível, essas alterações serão comunicadas previamente às equipes e, quando pertinente, discutidas com os capitães. O objetivo é não comprometer os projetos já em desenvolvimento, respeitando o esforço técnico das equipes participantes.

11.2- Interpretação das Regras

Em caso de dúvidas sobre a interpretação deste regulamento ou de qualquer documento oficial de concorrência, a versão válida será aquela determinada pela Comissão Técnica. As equipes



devem seguir as orientações formais emitidas pela organização, em conformidade com os procedimentos estabelecidos.

11.3- Segurança e Saúde

A organização do Challenge 2026 não se responsabiliza por qualquer tipo de acidente ou incidente envolvendo participantes, visitantes ou colaboradores. Cada membro da equipe deverá possuir seu próprio plano de assistência médica e contra acidentes. Todos os participantes deverão assinar o termo de responsabilidade individual, que será disponibilizado juntamente com a documentação oficial da competição.

11.4- Acesso às Áreas de Prova

Somente poderão acessar as áreas técnicas e operacionais da competição os membros oficialmente credenciados, que deverão portar identificação oficial do evento, visivelmente expostas. Também, será obrigatória a posse de documento de identidade e carteira do plano de saúde para acesso às áreas operacionais. O uso indevido de identificação ou a ausência de documentos poderá acarretar prejuízos à equipe.

11.5- Conduta

O Desafio de Mobilidade Autônoma é uma competição de caráter educacional e colaborativo, organizada com apoio de voluntários e instituições comprometidas com a formação de profissionais de excelência. Atitudes desrespeitosas, antidesportivas ou que comprometam o ambiente de cooperação entre equipes e organização poderão ser punidas, mesmo que não incluam explicitamente as disposições deste regulamento. O comportamento ético e o respeito ao propósito pedagógico do evento são essenciais.

11.6- Ajuda Externa

É proibida a execução ou terceirização de qualquer parte do projeto por indivíduos que não façam parte da equipe oficialmente inscrita. As soluções devem ser desenvolvidas, escolhidas e inovadoras pelos próprios membros da equipe. Consultorias e orientações externas são permitidas apenas em caráter formativo e não operacional.

11.7- Avaliação, Julgamento e Precisão

As decisões tomadas pelos juízes, fiscais e membros da Comissão Técnica são soberanas e inquestionáveis. A organização não dispõe de sistemas de medição de alta precisão ou



gravação em vídeo para revisão de decisões. Todas as avaliações - visuais, técnicas ou operacionais - seguirão critérios treinados, padronizados e aplicados de forma isonômica a todas as equipes.

11.8- Instrumentos de Medida

Todos os instrumentos utilizados pela organização (balanças, trenas, cronômetros, estações intermediárias, etc.) são considerados referência oficial, independentemente de margens possíveis de erro. Não serão aceitas correções paralelas feitas pelas equipes como argumento para revisão de pontuação ou validação de resultados.

11.9- Critérios de Desempate

Em caso de empate na pontuação total, será considerado como critério de desempate, nesta ordem: (1) a maior pontuação na somatória das missões práticas; (2) a maior nota na apresentação oral; (3) o tempo total mais baixo na execução das provas práticas; (4) sorteio, realizado publicamente com os capitães das equipes.

11.10- Regras para Substituição de Membros

Caso um membro precise ser substituído antes do evento, a equipe deverá comunicar oficialmente a organização com, no mínimo, 72 horas de antecedência. A substituição só será permitida para estudantes da mesma instituição, com comprovação de matrícula.

11.11- Documentos Oficiais da Competição

Os documentos oficiais que norteiam a competição são:

- Regulamento Oficial do Challenge 2026: contém todas as regras técnicas e operacionais.
- Apêndices com descrição técnica por modalidade: detalham os requisitos construtivos, de segurança, sensores e fonte de energia de cada tipo de sistema.
- Apêndice com a declaração de conformidade do sistema: documento assinado pela equipe e professor responsável, atestando que o sistema apresentado é fiel ao relatório entregue.
- Apêndice com checklist de inspeção técnica de segurança: documento usado na inspeção técnica obrigatória no início do segundo dia.
- Mensagens e comunicados oficiais: emitidos pela organização ao longo da preparação e realização do evento, contendo atualizações e orientações de caráter obrigatório ou informativo.



Em caso de divergência entre documentos, prevalecerá a versão mais recente divulgada oficialmente pela organização. A interpretação deliberada de conteúdo com base no interesse da equipe será considerada moderada e poderá acarretar avaliações.

11.12 – Cancelamento por insuficiência de equipes inscritas

No caso de não haver o número mínimo de universidades inscritas para garantir a viabilidade técnica e organizacional do Challenge 2026, a organização se reserva o direito de cancelar ou adiar a realização da competição, comunicando oficialmente as equipes inscritas em até 7 dias após o encerramento do prazo de inscrições.

XII. APÊNDICES

12.1- APÊNDICE A – [DESCRIÇÃO TÉCNICA POR MODALIDADE](#) (clique para ter acesso)

12.2- APÊNDICE B – [DECLARAÇÃO DE CONFORMIDADE DO SISTEMA](#) (clique para ter acesso)

12.3- APÊNDICE C – [TERMO DE RESPONSABILIDADE INDIVIDUAL](#) (clique para ter acesso)

12.4- APÊNDICE D – [CHECKLIST DE INSPEÇÃO TÉCNICA DE SEGURANÇA](#) (clique para ter acesso)