



DESAFIO UNIRV DE ROBÓTICA E INOVAÇÃO
SUDOEXPO 2026

CADERNO DE MISSÕES

MODALIDADE I - LEGO SMART CITY CHALLENGE

Documento destinado às equipes participantes

Código do documento	SUDOEXPO-CM-SMC-001
Versão	1.0
Status	Emissão para publicação
Data	05/08/2026

Universidade de Rio Verde - UniRV
Rio Verde - Goiás - 2026

CONTROLE DO DOCUMENTO

Campo	Identificação
Título	Caderno de Missões - Modalidade I - LEGO Smart City Challenge
Evento	Desafio UniRV de Robótica e Inovação - SUDOEXPO 2026
Público-alvo	Equipes participantes da Modalidade I - LEGO Smart City Challenge
Finalidade	Orientar a preparação e a execução das cinco missões presenciais.
Emissor	Comissão Organizadora do Desafio UniRV de Robótica e Inovação
Classificação	Documento técnico oficial de uso público

Histórico de revisões

Revisão	Data	Descrição	Responsável
0.9	05/08/2026	Minuta consolidada para validação técnica.	Comissão Organizadora
1.0	05/08/2026	Reorganização editorial e emissão para publicação oficial.	Comissão Organizadora

Hierarquia documental

Em caso de divergência, prevalecem, nesta ordem: Edital e retificações; Regulamento Técnico da Modalidade I; comunicados oficiais; este Caderno de Missões; Memorial da Arena. O conteúdo técnico das missões somente poderá ser alterado por ato formal da Comissão Organizadora.

Natureza deste documento

Este caderno descreve objetivos, configurações iniciais, sequências operacionais, critérios de pontuação, condições de conclusão e validação das cinco missões. Não substitui o Edital, o Regulamento Técnico nem o Memorial da Arena.

SUMÁRIO

1. Introdução e objetivos	4
2. Visão geral e orientações às equipes	5
3. Arena e áreas funcionais	6
4. Missão M01 - Liberação do Cruzamento Inteligente	7
5. Missão M02 - Restabelecimento da Iluminação Pública	8
6. Missão M03 - Coleta Seletiva Automatizada	9
7. Missão M04 - Atendimento de Emergência Urbana	10
8. Missão M05 - Operação Integrada da Cidade Inteligente	11
9. Pontuação, penalidades, conclusão e validação	12
10. Recomendações técnicas	13
11. Consulta rápida e considerações finais	14

1. INTRODUÇÃO E OBJETIVOS

1.1 Introdução

A Modalidade I - LEGO Smart City Challenge representa operações de uma cidade inteligente e sustentável. As equipes utilizarão um único robô educacional, totalmente autônomo, para executar tarefas de mobilidade urbana, energia, sustentabilidade, serviços públicos e integração de operações.

As cinco missões são realizadas dentro da mesma tentativa oficial, com duração máxima de 3 minutos. A estratégia deverá considerar a continuidade da arena: os elementos permanecem nas posições alcançadas e não são reinicializados entre as missões.

1.2 Objetivos do Caderno de Missões

- Apresentar às equipes o que deverá ser realizado em cada missão.
- Padronizar a interpretação das configurações iniciais e das condições de conclusão.
- Definir os critérios de execução, precisão, tempo, autonomia e penalidades.
- Permitir o planejamento dos testes, da estratégia e da programação do robô.
- Complementar o Edital, o Regulamento Técnico e o Memorial da Arena.

1.3 Visão geral da competição

A competição possui uma etapa de projeto e apresentação técnica e uma etapa presencial de desafios na arena. Este documento aplica-se exclusivamente às cinco missões presenciais da Modalidade I e deverá ser consultado em conjunto com os demais documentos oficiais.

Tema da modalidade

Tecnologias Inteligentes para o Futuro das Cidades.

1.4 Limite de aplicação

As regras construtivas do robô, a inspeção técnica, os procedimentos de arbitragem e os critérios gerais de classificação permanecem definidos no Regulamento Técnico. A geometria definitiva, as dimensões dos elementos e o posicionamento das áreas serão apresentados no Memorial da Arena.

2. VISÃO GERAL E ORIENTAÇÕES ÀS EQUIPES

2.1 Quadro geral das missões

Missão	Nome	Modo	Tempo	Competência principal
M01	Liberação do Cruzamento Inteligente	Autônomo	3 min	Transporte e posicionamento
M02	Restabelecimento da Iluminação Pública	Autônomo	3 min	Acionamento de mecanismo
M03	Coleta Seletiva Automatizada	Autônomo	3 min	Transporte e entrega
M04	Atendimento de Emergência Urbana	Autônomo	3 min	Coleta e entrega precisa
M05	Operação Integrada da Cidade Inteligente	Autônomo	3 min	Sequenciamento autônomo

2.2 Regras comuns de execução

- A arena e todos os elementos serão reinicializados antes de cada tentativa oficial.
- O robô inicia desligado ou em estado de espera, totalmente contido na Base Inicial.
- Após a autorização, apenas um integrante poderá acionar localmente o robô.
- As cinco missões são executadas dentro da mesma tentativa de até 3 minutos.
- A equipe poderá escolher a ordem das missões, salvo a sequência interna obrigatória da M05.
- Elementos deslocados permanecem na posição em que forem deixados até o encerramento.
- Uma mesma ação poderá pontuar em mais de uma missão quando cumprir todos os critérios.
- Não haverá intervenção física para reposicionar o robô ou os elementos durante a tentativa.

2.3 Modelo de pontuação

A pontuação máxima da arena é de 100 pontos: execução das cinco missões, até 40 pontos; precisão, até 20 pontos; tempo, até 20 pontos; autonomia, até 10 pontos; e saldo do critério penalidades, até 10 pontos. Cada missão contribui com até 8 pontos de execução e 4 pontos de precisão.

Regra de continuidade e integração

Não existe reinicialização entre as missões dentro de uma tentativa. A M05 é cumulativa: as ações realizadas na M01 e na M02 poderão atender simultaneamente aos critérios da M05 quando ocorrerem na mesma tentativa, na sequência exigida e permanecerem válidas ao final.

2.4 Regra de continuidade

A equipe deverá planejar a tentativa completa considerando o estado acumulado dos elementos. Não será permitida reinicialização do veículo, do poste ou do robô entre as missões.

3. ARENA E ÁREAS FUNCIONAIS

A posição exata, a orientação e o traçado dos elementos serão definidos no Memorial da Arena. Para a preparação das equipes, aplicam-se as referências funcionais e dimensionais a seguir.

Item	Especificação funcional
Arena	Dimensões aproximadas de 2.400 x 1.200 mm.
Base Inicial	Área na qual o robô deverá estar integralmente contido no início da tentativa.
Cruzamento	Área inicialmente ocupada pelo veículo urbano da M01.
Vaga de estacionamento	Área de destino do veículo urbano nas missões M01 e M05.
Veículo urbano	Carrinho de brinquedo comercial padronizado, modelo e orientação definidos no Memorial.
Poste inteligente	Elemento com acionador e estados visualmente identificáveis: desligado e ligado.
Área de ativação	Zona de aproximação e acionamento do poste.
Área de Coleta	Posição inicial do contentor de resíduos recicláveis.
Ecoponto Inteligente	Área de destino do contentor na M03.
Base de Serviços	Posição inicial do Kit de Emergência.
Ponto de Atendimento	Área de destino do Kit de Emergência na M04.
Áreas proibidas	Zonas identificadas no Memorial, cujo contato gera penalidade.
Superfície	Tablado plano revestido por tapete ou lona impressa.
Elementos físicos	Dimensões, massas, interfaces e marcações definidas no Memorial da Arena.

3.1 Convenções operacionais

- Considera-se integralmente contido o elemento cuja projeção vertical não toque nem ultrapasse a linha delimitadora da área.
- A posição final deverá permanecer estável até a conferência da pontuação.
- O robô deverá estar sem contato com o elemento quando essa condição for exigida para precisão total.
- Veículo, contentor e kit serão padronizados pela organização e apresentados no Memorial da Arena.

M01 LIBERAÇÃO DO CRUZAMENTO INTELIGENTE

MODO Autônomo	TEMPO MÁXIMO 3 minutos	PONTUAÇÃO MÁXIMA 12 pontos	COMPETÊNCIA Transporte e posicionamento
-------------------------	----------------------------------	--------------------------------------	---

OBJETIVO Deslocar um veículo urbano padronizado, inicialmente parado no cruzamento, até a vaga de estacionamento, liberando integralmente a área de circulação.	CONFIGURAÇÃO INICIAL O robô inicia integralmente contido na Base Inicial. O veículo urbano encontra-se parado no cruzamento, na posição e orientação definidas no Memorial da Arena. A vaga de estacionamento inicia vazia.
---	---

Elementos utilizados: robô, veículo urbano, cruzamento e vaga de estacionamento.

SEQUÊNCIA OPERACIONAL 1. Partir integralmente da Base Inicial. 2. Navegar autonomamente até o cruzamento. 3. Estabelecer contato controlado com o veículo. 4. Retirar completamente o veículo da área do cruzamento. 5. Conduzir o veículo até a vaga demarcada. 6. Posicionar o veículo e afastar-se do elemento.	CONDIÇÕES DE CONCLUSÃO • Cruzamento totalmente liberado. • Veículo dentro da área de estacionamento. • Robô sem contato com o veículo ao final. • Configuração final estável para conferência. CRITÉRIOS DE VALIDAÇÃO • Verificação visual da liberação do cruzamento. • Projeção do veículo em relação à vaga. • Ausência de contato do robô com o veículo.
---	---

CRITÉRIOS DE PONTUAÇÃO

Condição observada	Pontos
Veículo retirado do cruzamento e conduzido à vaga	8
Veículo retirado do cruzamento, mas fora da vaga	4
Veículo integralmente na vaga, sem tocar limites, e robô afastado	4
Veículo parcialmente contido na vaga	2

Recomendações técnicas: treinar contato controlado com carrinhos de massas e geometrias variadas; praticar alinhamento com a vaga; prever afastamento sem deslocar o veículo. Penalidades específicas: não há; aplicam-se as penalidades gerais da Seção 9.

Observação da missão

O veículo será um carrinho de brinquedo comercial padronizado, do tipo Hot Wheels ou equivalente. O modelo, a massa, a orientação e a vaga serão definidos no Memorial da Arena.

Espaço reservado para diagrama, fotografia ou ilustração oficial da configuração inicial e da condição final.

M02 RESTABELECIMENTO DA ILUMINAÇÃO PÚBLICA

MODO Autônomo	TEMPO MÁXIMO 3 minutos	PONTUAÇÃO MÁXIMA 12 pontos	COMPETÊNCIA Acionamento de mecanismo
-------------------------	----------------------------------	--------------------------------------	--

OBJETIVO Acionar o mecanismo de um poste de iluminação inteligente, deslocando-o da condição inicial "desligado" até a posição final "ligado".	CONFIGURAÇÃO INICIAL O robô inicia integralmente contido na Base Inicial. O poste permanece fixado na posição definida no Memorial da Arena e seu acionador inicia integralmente na condição "desligado".
--	---

Elementos utilizados: robô, poste de iluminação inteligente, acionador e área de ativação.

SEQUÊNCIA OPERACIONAL 1. Partir integralmente da Base Inicial. 2. Navegar autonomamente até a área do poste. 3. Alinhar o mecanismo do robô ao acionador. 4. Aplicar o movimento necessário para ativar o poste. 5. Garantir que o acionador permaneça na posição final. 6. Afastar-se sem desativar ou deslocar o conjunto.	CONDIÇÕES DE CONCLUSÃO • Acionador totalmente na posição "ligado". • Mecanismo estável sem auxílio do robô. • Poste e base sem deslocamento indevido. • Robô sem contato com o acionador ao final. CRITÉRIOS DE VALIDAÇÃO • Verificação visual inequívoca da posição final. • Estabilidade do poste e do acionador. • Ausência de contato do robô com o mecanismo.
---	---

CRITÉRIOS DE PONTUAÇÃO

Condição observada	Pontos
Acionador atinge e permanece na posição final	8
Acionador sai da posição inicial, mas não conclui o curso	4
Posição final estável e robô completamente afastado	4
Posição final atingida, porém com contato do robô	2

Recomendações técnicas: treinar aproximação e alinhamento ao acionador; controlar a força aplicada; garantir afastamento sem reverter a posição final. Penalidades específicas: não há; aplicam-se as penalidades gerais da Seção 9.

Observação da missão

O mecanismo deverá permitir verificação visual inequívoca das posições inicial e final. Dimensões, força de acionamento e interface serão informadas no Memorial da Arena.

Espaço reservado para diagrama, fotografia ou ilustração oficial da configuração inicial e da condição final.

M03 COLETA SELETIVA AUTOMATIZADA

MODO Autônomo	TEMPO MÁXIMO 3 minutos	PONTUAÇÃO MÁXIMA 12 pontos	COMPETÊNCIA Transporte e entrega
-------------------------	----------------------------------	--------------------------------------	--

OBJETIVO Retirar um contentor de resíduos recicláveis da Área de Coleta e transportá-lo até o Ecoponto Inteligente, representando a destinação adequada de materiais recicláveis.	CONFIGURAÇÃO INICIAL O robô inicia integralmente contido na Base Inicial. O contentor padronizado encontra-se na Área de Coleta, na posição e orientação definidas no Memorial. O Ecoponto inicia vazio.
---	--

Elementos utilizados: robô, contentor de resíduos recicláveis, Área de Coleta e Ecoponto Inteligente.

SEQUÊNCIA OPERACIONAL 1. Partir integralmente da Base Inicial. 2. Navegar até o contentor de resíduos. 3. Realizar a coleta ou o acoplamento ao elemento. 4. Transportar o contentor até o Ecoponto. 5. Posicionar o contentor na área de destinação. 6. Liberar o elemento e afastar-se.	CONDIÇÕES DE CONCLUSÃO • Contentor retirado da Área de Coleta. • Parte do contentor inserida no Ecoponto. • Para precisão total, contentor integralmente contido. • Robô sem contato com o contentor ao final. CRITÉRIOS DE VALIDAÇÃO • Verificação da retirada da Área de Coleta. • Projeção do contentor em relação ao Ecoponto. • Ausência de contato do robô com o contentor.
--	--

CRITÉRIOS DE PONTUAÇÃO

Condição observada	Pontos
Contentor alcança e ingressa na área do Ecoponto	8
Contentor deixa a Área de Coleta, mas não ingressa no Ecoponto	4
Contentor integralmente contido, sem tocar limites, e robô afastado	4
Contentor parcialmente contido no Ecoponto	2

Recomendações técnicas: desenvolver mecanismo compatível com a interface do contentor; treinar transporte em curvas; realizar a liberação sem arraste ou tombamento. Penalidades específicas: não há; aplicam-se as penalidades gerais da Seção 9.

Observação da missão

O contentor e o Ecoponto serão elementos padronizados. Suas dimensões, massas, interfaces e marcações serão estabelecidas no Memorial da Arena.

Espaço reservado para diagrama, fotografia ou ilustração oficial da configuração inicial e da condição final.

M04 ATENDIMENTO DE EMERGÊNCIA URBANA

MODO Autônomo	TEMPO MÁXIMO 3 minutos	PONTUAÇÃO MÁXIMA 12 pontos	COMPETÊNCIA Coleta e entrega precisa
-------------------------	----------------------------------	--------------------------------------	--

OBJETIVO Transportar um Kit de Emergência da Base de Serviços até o Ponto de Atendimento, assegurando a entrega correta de um recurso essencial da cidade inteligente.	CONFIGURAÇÃO INICIAL O robô inicia integralmente contido na Base Inicial. O Kit de Emergência padronizado encontra-se na Base de Serviços. O Ponto de Atendimento inicia vazio.
--	---

Elementos utilizados: robô, Kit de Emergência, Base de Serviços e Ponto de Atendimento.

SEQUÊNCIA OPERACIONAL 1. Partir integralmente da Base Inicial. 2. Navegar até a Base de Serviços. 3. Coletar ou acoplar o Kit de Emergência. 4. Transportar o kit até o Ponto de Atendimento. 5. Posicionar o kit dentro da área delimitada. 6. Liberar o elemento e afastar-se.	CONDIÇÕES DE CONCLUSÃO • Kit removido da Base de Serviços. • Kit entregue no Ponto de Atendimento. • Para precisão total, kit integralmente contido. • Robô sem contato com o kit ao final. CRITÉRIOS DE VALIDAÇÃO • Verificação da retirada da Base de Serviços. • Projeção do kit em relação ao destino. • Ausência de contato do robô com o kit.
---	--

CRITÉRIOS DE PONTUAÇÃO

Condição observada	Pontos
Kit alcança e ingressa no Ponto de Atendimento	8
Kit deixa a Base de Serviços, mas não ingressa no destino	4
Kit integralmente contido, sem tocar limites, e robô afastado	4
Kit parcialmente contido no Ponto de Atendimento	2

Recomendações técnicas: treinar coleta e liberação do kit; utilizar baixa velocidade na aproximação final; praticar recuo sem deslocar o elemento entregue. Penalidades específicas: não há; aplicam-se as penalidades gerais da Seção 9.

Observação da missão

O Kit de Emergência constitui objeto padronizado de missão. O Ponto de Atendimento poderá ser representado por unidade de saúde, equipamento público ou estrutura equivalente.

Espaço reservado para diagrama, fotografia ou ilustração oficial da configuração inicial e da condição final.

M05 OPERAÇÃO INTEGRADA DA CIDADE INTELIGENTE

MODO Autônomo	TEMPO MÁXIMO 3 minutos	PONTUAÇÃO MÁXIMA 12 pontos	COMPETÊNCIA Sequenciamento autônomo
-------------------------	----------------------------------	--------------------------------------	---

OBJETIVO Executar, durante a mesma tentativa e na sequência obrigatória, o estacionamento do veículo da M01 e o acionamento do poste da M02, demonstrando integração de tarefas urbanas.	CONFIGURAÇÃO INICIAL No início da tentativa, o robô está na Base Inicial, o veículo ocupa o cruzamento e o poste permanece na condição "desligado". A missão é cumulativa: não haverá reinicialização do veículo, do poste ou do robô. Ações válidas já executadas na M01 e na M02 poderão ser contabilizadas também na M05.
--	--

Elementos utilizados: robô, veículo urbano, cruzamento, vaga de estacionamento, poste e acionador.

SEQUÊNCIA OPERACIONAL 1. Concluir a retirada do veículo do cruzamento. 2. Posicionar o veículo na vaga de estacionamento. 3. Afastar-se do veículo. 4. Navegar autonomamente até o poste. 5. Acionar o mecanismo até a posição "ligado". 6. Afastar-se do acionador e encerrar a sequência.	CONDIÇÕES DE CONCLUSÃO • M01 concluída antes do acionamento do poste. • M02 concluída depois do estacionamento. • As duas condições permanecem válidas no final. • Robô sem contato com veículo ou acionador. CRITÉRIOS DE VALIDAÇÃO • Conferência da ordem obrigatória: veículo antes do poste. • Validação simultânea das condições finais de M01 e M02. • Ausência de reinicialização ou intervenção entre as ações.
--	--

CRITÉRIOS DE PONTUAÇÃO

Condição observada	Pontos
M01 e M02 concluídas na sequência obrigatória	8
Veículo estacionado e robô alcança o acionador, sem concluir a ativação	4
Precisão total simultânea da M01 e da M02	4
Precisão total mantida em apenas uma das duas ações	2

Recomendações técnicas: treinar a tentativa completa; programar estados claros para a sequência veículo-poste; prever recuperação autônoma sem reinicializar elementos. Penalidades específicas: não há; aplicam-se as penalidades gerais da Seção 9.

Observação da missão

A M05 reutiliza os elementos e as ações da M01 e da M02. A mesma ação poderá pontuar nas três missões quando cumprir integralmente os critérios de cada uma, na mesma tentativa e sem reinicialização.

Espaço reservado para diagrama, fotografia ou ilustração oficial da configuração inicial e da condição final.

9. PONTUAÇÃO, PENALIDADES, CONCLUSÃO E VALIDAÇÃO

9.1 Composição da pontuação

Critério	Pontuação máxima
Execução das cinco missões	até 40 pontos
Precisão das cinco missões	até 20 pontos
Tempo da tentativa	até 20 pontos
Autonomia	até 10 pontos
Saldo do critério penalidades	até 10 pontos
TOTAL	100 pontos

9.2 Tempo da tentativa

Até 90 s: 20 pontos; de 91 a 120 s: 15 pontos; de 121 a 150 s: 10 pontos; de 151 a 179 s: 5 pontos; encerramento pelo limite de 180 s: 0 ponto.

9.3 Penalidades gerais

- Desconto de 5 pontos por ocorrência: colisão que desloque elemento não relacionado; contato com área expressamente proibida; derrubada ou deslocamento indevido de elemento urbano; saída completa do robô dos limites da arena.
- Desconto de 10 pontos por ocorrência: tocar no robô ou em elemento da arena; reposicionar manualmente o robô; transmitir comando externo; alterar a programação durante a tentativa.
- O critério Penalidades inicia com 10 pontos e não poderá ficar abaixo de zero. Quando uma única conduta caracterizar simultaneamente mais de uma infração, aplica-se apenas a penalidade de maior valor, salvo ações distintas.

9.4 Encerramento da tentativa

A tentativa será encerrada por esgotamento do tempo máximo, conclusão das missões, solicitação do capitão, paralisação superior a 30 segundos, intervenção física, situação de risco ou determinação da arbitragem. Ao término, o robô e os elementos deverão permanecer imóveis até a conferência.

9.5 Critérios comuns de validação

- As posições finais serão conferidas somente após a imobilização do robô e dos elementos.
- A projeção vertical será utilizada para verificar contenção integral nas áreas delimitadas.
- Uma mesma ação poderá pontuar em mais de uma missão somente quando atender integralmente a cada critério.
- Não haverá pontuação negativa; resultados abaixo de zero serão registrados como zero.

10. RECOMENDAÇÕES TÉCNICAS ÀS EQUIPES

10.1 Preparação do sistema

- Verificar as dimensões máximas do robô e a configuração inicial recolhida.
- Testar a autonomia da bateria durante tentativas completas de 3 minutos.
- Treinar deslocamento e posicionamento de objetos com massas e geometrias variadas.
- Desenvolver mecanismos compatíveis com veículo, contentor e Kit de Emergência.
- Treinar acionamento controlado do poste sem deslocar sua base.
- Preparar rotinas de navegação, alinhamento e correção de trajetória.
- Calibrar sensores para diferentes condições de iluminação da arena.
- Planejar a ordem das missões considerando a M05 integrada.

10.2 Plano mínimo de treinamento

Foco	Evidência recomendada
Dimensões e partida	Verificação do envelope inicial e dez partidas completas da Base Inicial.
Veículo urbano	Deslocamento e estacionamento repetidos, com afastamento sem reposicionamento.
Poste inteligente	Acionamentos repetidos até a posição final, sem deslocar a base.
Contentor e Ecoponto	Coleta, transporte e entrega integral sob diferentes trajetórias.
Kit de Emergência	Coleta e entrega precisa com recuo sem arraste.
Navegação	Trajeto completo sob iluminação representativa e com correções autônomas.
M05 integrada	Sequência veículo-poste sem reinicialização e com manutenção das condições finais.
Tempo total	Simulações completas de 3 minutos com margem para recuperação autônoma.

10.3 Reconhecimento da arena oficial

Durante o período autorizado pela Comissão Organizadora, as equipes deverão priorizar a leitura da superfície, os acessos aos elementos, as zonas de aproximação, a força necessária para deslocar e acionar componentes, a precisão das áreas de destino e a sequência integrada da M05.

11. CONSULTA RÁPIDA E CONSIDERAÇÕES FINAIS

11.1 Consulta rápida

Missão	Objetivo central	Elemento principal	Tempo	Modo
M01	Liberar o cruzamento e estacionar	Veículo	3 min	Autônomo
M02	Acionar a iluminação pública	Poste	3 min	Autônomo
M03	Levar reciclável ao Ecoponto	Contentor	3 min	Autônomo
M04	Entregar o Kit de Emergência	Kit	3 min	Autônomo
M05	Estacionar e depois acionar o poste	Veículo + poste	3 min	Autônomo

11.2 Seis regras para consulta imediata

1 Duas tentativas oficiais; vale a maior pontuação.	2 Cada tentativa reúne as cinco missões em até 3 minutos.	3 O robô opera de forma totalmente autônoma.
4 A equipe escolhe a ordem, exceto a sequência interna da M05.	5 Os elementos permanecem nas posições alcançadas durante a tentativa.	6 A configuração final determina prioritariamente a pontuação.

11.3 Considerações finais

O desempenho nas missões depende da integração entre projeto mecânico, navegação, programação autônoma, manipulação dos elementos e planejamento da tentativa completa. As equipes deverão treinar as condições de execução e de precisão e considerar a continuidade dos estados da arena.

Este Caderno de Missões integra a documentação oficial da SUDOEXPO 2026. Alterações relevantes serão comunicadas formalmente pela Comissão Organizadora. Em caso de divergência, prevalecem os documentos indicados na hierarquia documental.

Documento complementar

A configuração geométrica definitiva, o posicionamento dos elementos, as dimensões dos componentes e as referências visuais da arena serão apresentados no Memorial da Arena.