## Siebzehnte Internationale Olympiade in Sprachwissenschaft

Yongin (Republik Korea), 29. Juli – 2. August 2019

Lösung der Aufgabe des Gruppenwettbewerbs

49	<b>≥</b> R₃ Z 🕍	0,6	führt einen großen Wurf das Handgerät aus: außerhalb des Gesichtsfeldes fängt das Handgerät: rollt das Handgerät
50	→(‡Q)	0,2	führt einen kleinen Wurf des Reifens aus
			fängt den Reifen: ohne Hilfe der Hände, der Reifen dreht um einen Körperteil der Gymnastin
51	<b>↓( \                                   </b>	0,4	führt einen großen/mittleren Wurf das Handgerät aus
		0,2	fängt das Handgerät: unter das Bein, während einer Drehung
52	<b>→</b> (‡å⊖)	0,2	führt einen kleinen Wurf das Handgerät aus: das Handgerät dreht um seine eigene Achse, ohne Hilfe der Hände, während einer Drehung
53	⊖(‡१)	0,2	dreht das Handgerät um seine Achse: ohne Hilfe der Hände, während einer Drehung
54	<b>%</b> ○( <b>‡</b> =)	0,2	hält den Reifen in einer instabilen Balance: ohne Hilfe der Hände oder auf dem Boden dreht den Reifen um einen Körperteil der Gymnastin: ohne Hilfe
	<b>(1)</b>		der Hände oder auf dem Boden
55	<u>0</u> →(‡∞)	0,2	dreht das Handgerät um seine Achse auf dem Boden: ohne Hilfe der Hände, außerhalb des Gesichtsfeldes führt einen kleinen Wurf das Handgerät aus: ohne Hilfe der Hände, außerhalb des Gesichtsfeldes
56	<b>-</b>	0,6	führt eine 360°–539°-Drehung auf Zehenspitze aus, Bein wird mit Hilfe einer Hand hoch und seitwärts gehaltet, Oberkörper ist horizontal
57	$\infty(= \neq)$	0,4	führt einen großen Wurf des Reifens aus
			prellt den Reifen: auf dem Boden, unter das Bein
58	$\infty(=\pm^{\dagger})$ $\Theta(=\pm^{\dagger})$	0,2	dreht den Ball um seine Achse: auf dem Boden, ohne Hilfe der Hände, während einer Drehung
59	8∞(‡)	0,2	hält den Reifen in einer instabilen Balance: ohne Hilfe der Hände prellt den Reifen vom Boden: ohne Hilfe der Hände
60	∞‱(‡ <b>x</b> €)	0,3	leitet den Ball von einem Körperteil zu einem anderen Körperteil: ohne Hilfe der Hände rollt den Ball: ohne Hilfe der Hände, außerhalb des Gesichtsfeldes

61	R <sub>4</sub> Z  / ‡ × ⅓ R <sub>4</sub> Z ∞ ‡ × ⅓	0,9	führt einen großen Wurf des Reifens aus führt eine Drehung wobei der Körper nach unten beugt und zwei 360°-Drehungen um die vertikale Achse aus prellt den Reifen: ohne Hilfe der Hände, außerhalb des Gesichtsfeldes, während einer 360°-Drehung um die vertikale Achse
62	<b>∞ R</b> <sub>2</sub> ⊕	0,4	führt einen großen Wurf des Reifens aus: außerhalb des Gesichtsfeldes, während eines Schrittüberschlag fängt den Reifen: bewegt sich durch den Reifen, während eines Schrittüberschlag
63	R <sub>2</sub>	0,2	führt einen großen Wurf des Balls aus führt zwei 360°-Drehungen um die vertikale Achse und eine 180°-Drehung um die vertikale Achse aus, bewegt zum Boden fängt den Ball
64	4	0,2	führt einen Rehsprung aus: Bein in der Ringposition
65	ف	0,3	führt einen Rehsprung aus: mit einer 360°-Drehung
66	<u> </u>	0,5	führt einen Spagatsprung aus: mit einer 360°-Drehung, Bein in der Ringposition
67	200-000	0,3	führt einen Seit-Spagatsprung aus
68	K	0,4	führt einen Spagatsprung aus: mit einer 180°-Drehung
69	*	0,4	führt einen Rehsprung aus: mit einer 180°-Drehung, beugt ihren Rücken rückwärts
70	_	0,4	führt einen Spagatsprung aus: beugt ihren Rücken rückwärts, Bein in der Ringposition
71		0,8	führt eine 1620°-Drehung auf Zehenspitze aus, freies Bein ist rückwärts und horizontal, Oberkörper ist vertikal
72	T	0,4	führt eine Balance auf Zehenspitze aus, freies Bein ist vorwärts und hoch, Oberkörper ist vertikal
73	₹,	0,5	führt eine 270°-Drehung auf Zehenspitze aus, freies Bein ist vorwärts und hoch, Oberkörper ist horizontal
74	₹'	0,5	führt eine Balance auf Zehenspitze aus, freies Bein ist seitwärts und horizontal, Oberkörper ist horizontal
75	<b>`</b> T	0,2	führt eine Balance auf flachem Fuß aus, Bein wird mit Hilfe einer Hand hoch und rückwärts gehaltet, Oberkörper ist vertikal
76	<b>1</b> 01	0,4	führt eine 360°-Drehung auf Zehenspitze aus, Bein wird mit Hilfe einer Hand hoch und rückwärts gehaltet, Oberkörper ist horizontal
77	—, <b>' ک</b> ه	-, 0	führt eine 180°-Drehung auf Zehenspitze und eine 360°-Drehung auf flachem Fuß aus, freies Bein ist seitwärts und horizontal, Oberkörper ist horizontal