

|                                       | Výborne   | Dobre   | Ako-tak   | Treba zlepšiť  |
|---------------------------------------|---|---|---|--|
| <b>Stratégia</b>                      | Vynikajúca/ <b>inovatívna stratégia</b> , kombinovanie úloh, nakreslenie dráh, maximalizovanie bodov    | Efektívne strategické plánovanie, kombinovanie úloh, použitie manipulátorov a/alebo viacerých programov | Stratégia založená na jednoduchosti, neriskuje, berie do úvahy čas, kombinácia úloh alebo maximalizácia bodov | Stratégia založená len na jednoduchosti, nevyužíva čas, nekombinuje úlohy, a nerobi bodovo-výhodné rozhodnutia |
| <b>Pohyb a Navigácia robota</b>       | R. sa <b>pohybuje a otáča presne a efektívne</b>  | R. sa takmer vždy pohybuje a otáča presne a efektívne   | R. sa niekedy pohybuje a otáča presne a efektívne   | R. má opakovane ťažkosti s presnými pohybmi a otáčaním   |
|                                       | R. upravuje <b>rýchlosť</b> , polohu a smer na optimalizáciu rýchlosti a <b>presnosti</b>               | R. sa nepohybuje príliš rýchlo, aby bol nepresný, a nejde príliš pomaly, aby úlohy nesplnil             | R. sa pohybuje príliš rýchlo, takže je nepresný, a ide príliš pomaly, aby úlohy splnil                        | R. sa pohybuje príliš rýchlo alebo príliš pomaly, aby splnil akúkoľvek úlohu                                   |
|                                       | R. sa pohybuje <b>medzi dvoma bodmi</b> s výbornou konzistenciou a presnosťou                           | R. sa pohybuje medzi dvoma bodmi s prijateľnou konzistentnosťou a presnosťou                            | R. sa niekedy pohybuje medzi dvoma bodmi konzistentne   | R. sa medzi dvoma bodmi pohybuje nekonzistentne  |
|                                       | Výborná tolerancia k <b>zmenám</b> (nabitosť batérie, prekážky), príp. využitie senzorov na lokalizáciu | Znesie zmeny, príp. využíva senzory na lokalizáciu  | Slabé úsilie o lokalizáciu na stole nad rámec vzdialenosti a presných otočiek                                 | Žiadne úsilie o lokalizáciu na stole nad rámec vzdialenosti a presných otočiek                                 |
| <b>Programovanie</b>                  | <b>Program je logicky</b> organizovaný, dobre dokumentovaný a okamžite zrozumiteľný                     | Program je organizovaný, obsahuje nejaké komentáre a väčšinou pre poslucháča pochopiteľný               | Program je málo organizovaný a trochu zrozumiteľný  | Program je chaotický a nezrozumiteľný  |
|                                       | Súvislé <b>monitorovanie senzorov a motorov</b>   | Opakované monitorovanie senzorov a motorov  | Jednorázové monitorovanie senzorov a motorov  | Žiadne monitorovanie senzorov a motorov  |
|                                       | <b>V každom štarte sa niektoré pohyby spoliehajú na senzory</b>   | Niektoré pohyby sa spoliehajú na senzory vo väčšine štartov   | Senzory sú využité občas, analýza a akcie by sa dali zlepšiť  | Senzory sú použité nevhodne alebo vôbec  |
|                                       | Premenné, cykly, podprogramy a <b>podmienky sú efektívne</b>  | Premenné, cykly, podprogramy a podmienky sú použité zmysluplne, tím rozumie správne použitiu            | Premenné, cykly, podprogramy a podmienky sú použité málo, tím nerozumie použitiu                              | Premenné, cykly, podprogramy a podmienky nie sú použité  |
|                                       | Deti dokážu <b>popísať celé kolo</b> a odkazovať sa pritom na program                                   | Deti vedia vysvetliť väčšinu častí jedného kola   | Deti vedia vysvetliť niektoré časti jedného kola  | Deti nevedia vysvetliť, čo sa deje v jednom kole   |
| <b>Prácu robili deti</b>              | Dôkladná <b>znalosť</b> vnútorných súvislostí   | Dobrá znalosť vnútorných súvislostí   | Prijateľná znalosť vnútorných súvislostí  | Žiadna znalosť vnútorných súvislostí častí robota  |
|                                       | Preukazujú hlboké <b>porozumenie</b> robota a programovania   | Preukazujú mierne porozumenie robota a programovania  | Preukazujú len malé porozumenie robota a programovania  | Žiadne porozumenie robota a programovania  |
| <b>Konštrukcia robota (mechanika)</b> | Pevná, robustná a bezchybná <b>konštrukcia</b>  | Robot je zložený s menšími chybami  | Robot zložený s chybami   | Robot je zložený s ťažkosťami  |
|                                       | <b>Doplňky</b> sú modulárne, fungujú ako majú, úlohy plnia opakovane                                    | Doplňky sú modulárne, väčšinou fungujú ako majú, dajú sa použiť opakovane                               | Doplňky sú použiteľné s ťažkosťami a/alebo nie sú modulárne, nie sú presné alebo sa nedajú použiť opakovane   | Doplňky sú slabé a ľahko sa rozpadávajú, ťažko plnia úlohu, alebo sú zbytočne komplikované                     |
|                                       | <b>Robot</b> je navrhnutý tímom, je <b>unikátny a tvorivý</b>   | Robot navrhnutý tímom s podporou trénera  | Robot navrhnutý podľa návodov a použitím niektorých vlastných nápadov   | Robot postavený podľa návodu   |
| <b>Design</b>                         | Robot je <b>úsporný a elegantný</b> , úplný po každej stránke   | Robot obsahuje dôležité prvky návrhu a efektívne využíva svoje časti                                    | Robotu chýbajú viaceré kritické prvky návrhu (funkcie, efektívne využitie častí, doplnky, stabilita)          | Robotu chýba väčšina kritických prvkov návrhu (funkcie, efektívne využitie častí, doplnky, stabilita)          |
|                                       |   |   |   | <b>počet v stĺpci</b>  |

Poznámky:

\* v každom riadku označte jednu možnosť