

Évaluation des épreuves finales du robot en INF1900

Équipe No : _____ Évaluateur : _____

Barème: 1,2,3 : Très faible 4,5 : Faible 6,7 : Bon 8,9 : Très bon 10 : Excellent
(Établir une échelle proportionnelle pour les notes sur 5 et sur 15.)

Épreuves	Points
Interface et modes des robots - Le passage d'un mode à l'autre se fait comme attendu. (5) - Passer au mode envoi/réception IR fait émettre 3 sons aigus de 50 ms. (5) - La DEL a le comportement attendu selon l'état courant du robot. (5)	/ 15
R1: positionnement du robot - Le centre de rotation coïncide avec le marqueur rouge central. (10) - L'axe de symétrie du robot est perpendiculaire au segment jaune. (10)	/ 20
R2: tour du cadre - Suivi de ligne, virages, évaluation des segments ajoutés. (15) - Chevauche CD et a le nez sur C à la fin de son parcours. (5)	/ 20
Contenu à afficher - Le contour de la table, la boîte et le cadre sont dessinés avec les caractères demandés. (5) - La position et la taille de ces éléments se rapprochent de la réalité. (5) - Le dessin et la taille de R1 rappellent l'apparence du robot. (R1 seulement) (5) - R1 est dessiné au bon endroit de départ et dans la bonne orientation. (R1 seulement) (5) - Le bon nombre de segments ajoutés est dessiné avec les caractères demandés. (5) - La position et la longueur des segments ajoutés se rapprochent de la réalité. (5) - Le dessin est « signé ». (R1 seulement) (5)	/ 35

Intégration de l'ensemble : _____ / 10
(Appréciation générale de la performance du robot)

Total : _____ / 100

Commentaires : _____