|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
|  | **Kategória** | **Max pont** | **Ki csinálja jelenleg** |
| **Konstrukció** | Felépítés  szerkezeti integritás | letisztultság, egyszerűség, pontosság | Adl |
|  | Mechanikai hatékonyság  eszközök és idő használata | nincs kar->csak előre megcsinált kiszámolt karokat alkalmazunk | Sziszi |
|  | Precizitás & sebesség  A robot mozgásának és interakcióinak összessége | mindent a lehető leggyorsabban megcsinál | Balázs |
|  | Erő  robot megfelelően lép kapcsolatba környezetével | nem túl nagy erővel, nem rombolja a pályát, de megfelelő erővel hogy megoldja a feladatot | Sziszi |
| **Programozás** | Minőség  jó program a jó célért | egyszerű, letisztult program, főleg zöld blokk | Adl |
|  | Hatékonyság  moduláris, folyamatos, értelmezhető | MyBlockok alkalmazása (pl cm), bennük magyarázó note-ok a könnyebb megértésért | Simon |
|  | Önállóság/Navigáció  mozgás megfelel mechanikai vagy szenzoros segítséggel | a robot képes úgy megoldani a feladatokat, hogy csak a HOME-mezőben érünk hozzá, nem használunk indítókeretet egyszerűség és gyorsaság | Balázs |
|  | Szenzorhasználat  különböző szenzorok használat | nem használunk, teszteléseink alatt felfigyeltünk pontatlanságra, szenzorok nagyon függenek a környezeti hatásoktól->így a robotunk bármilyen környezetben pontosan tud menni csak az indítás a fontos (rossz fényviszony, rossz minőségű a pálya, tavaly megbolondult a gyroszenzorunk) | Balázs |
|  | Programfelépítés/Ágak | MasterProgram, egyszerű egyértelmű programfelépítés | Simon |
|  | Egyszerűség  egyszerű megoldások elv | a feladatokat áttekinthetően, egyszerűen oldja meg | Sziszi |
| **Stratégia, dizájn** | Designleírás  (Szerkezet és Dokumentáció) | rendszerezett, kiemeltük a folyamatokat | Simon |
|  | Feladat megoldási stratégia | legegyszerűbb feladatok, nem kell kart használni - >mindig konzisztens lesz a robot, mindig megoldja az összes feladatot és eléri a max pontszámot | Sziszi |
|  | Innováció  új, különleges és hasznos megoldások (design, program, stratégia…) | egyszerűség, letisztultság, mesterprogram használata, verziókat könnyen kezeljük a GitHub-on | Simon |
|  | Robotdesign/Kinézet | egyszerűség, praktikus, kicsi-könnyű navigálás | Balázs |

Várt pontszám: 210

Max pontszám: 210 (UGYANAZ MINT A VÁRT)

Hasznos idő: 62 másodperc

Körök száma, stratégia: 4 indítás, közelség és felszerelés alapján

Hardware: 2 nagy motor, 2 nagy kerék->kemény-jól tapad-könnyű tisztítás, rászerelhető nem mozgó karok

Software: hierarchikus felépítés, mastermenu, myblockok, egy álltalunk előre bevetett sémát alkalmazva fejlesztettük a programokat

S: könnyen cserélhető attachmentek, gyors megoldások, jól kontrollálható robot, multifunkcionális masterprogram, rengeteg tesztelés-pontosság

W: kerék kopás/koszosodás, precíziós beállításokat igényel a program, nagyon fontos a pontos indítás, mivel nem használunk szenzorokat

O: sok gyakorlásra fordított idő, osztálytársak iskolában, egész napokra összegyűltünk, közeli barátok vagyunk

T: nincs asztal->föld minőségi hibák, keréknek mindig pontosnak kell Lennie az indítással->nincsenek szenzorok