

	I	D	Básico (C)	Proficiente (B)	Avançado (A)
Comportamento e Visão grupos de 2 pessoas	Não entregou ou está muito deficiente Não comprovou com vídeo	Falhou em atingir 100% o C Ou não entregou o vídeo com a evidência	Robô tem comportamento que reage de forma diferente a pelo menos 2 objetos diferentes. Um dos comportamentos visuais precisa ser de seguir o objeto As técnicas de detecção dos objetos usam os mesmos princípios (por exemplo dois objetos de cores diferentes) Tem um comportamento de sobrevivência que usa pelo menos o bumper	Robô reage de forma diferente a 2 objetos, que são detectados usando técnicas diferentes (mobilenet, yolo, SIFT, cores) Um dos comportamentos visuais precisa ser de seguir o objeto Não pode usar detecção simples de círculos via Hough Apresenta comportamento de sobrevivência capaz de usar bumper e scan laser	Robô reage diferente a estímulo visual de 2 objetos, dos quais um deles precisa ser especificado na hora via background subtraction *ou* seleção de categoria via rede neural (MobileNet e/ou SSD) Os dois objetos precisam ser detectados usando técnicas diferentes Precisa usar tracking Não pode usar detecção simples de círculos via Hough Um dos comportamentos visuais precisa ser de seguir o objeto, e o comportamento de seguir precisa usar controle proporcional Apresenta comportamento de sobrevivência capaz de usar Laser _e_ bumper
Comportamento e Visão Grupos de 3 pessoas	Não entregou ou está muito deficiente Não comprovou com vídeo	Falhou em atingir 100% o C para 3 pessoas Ou não entregou o vídeo com a evidência	Robô reage de forma diferente a 2 objetos, que são detectados usando técnicas diferentes (mobilenet, yolo, SIFT, cores) Precisa usar tracking Um dos comportamentos visuais precisa ser de seguir o objeto Não pode usar detecção simples de círculos via Hough Apresenta comportamento de sobrevivência capaz de usar bumper e scan laser	Robô reage diferente a estímulo visual de 2 objetos, dos quais um deles precisa ser especificado na hora via background subtraction *ou* seleção de categoria via rede neural (MobileNet e/ou SSD) Os dois objetos precisam ser detectados usando técnicas diferentes Não pode usar detecção simples de círculos via Hough Um dos comportamentos visuais precisa ser de seguir o objeto, e o comportamento de seguir precisa usar controle proporcional O controle tem que ser feito usando máquinas de estado Smach (sugestão: usar CBState) Apresenta comportamento de sobrevivência capaz de usar Laser e bumper	Fazer tudo do item (B) + categoria aprendida na hora precisa ser especificada via speech to text.
Trabalho em grupo - grupo Individual	Não é possível concluir que todos trabaharam		Há tarefas distribuídas e concluídas no Trello e atribuídas a mais de uma pessoa No Github há commits significativos de mais de uma pessoa		