

科技创新 2B(走黑线)检测登记表(2012)

组号			
组长		学号:	分工:
组员		学号:	分工:
组员		学号:	分工:
组员		学号:	分工:
申请检测时间:			
项目完成的功能:			
	项目	小组自我评价 (组长填)	实际测试情况 (教师填)
1	小车可自由运动 (前后左右, 转弯等)?		
2	小车可接受计算机指令?		
3	计算机可实时采集小车图像?		
4	计算机可抽象出跑道?		
5	计算机可控制小车在最优路径上运行?		
6	能较顺利的走出跑道?		
7	跑道的复杂度?		
8	整体速度? (实际距离/时间) m/s		
9	采用的图像处理语言?		
10	小车的控制方式? 有线, 蓝牙?		
11	小组自评 (1-5,级, 标准见下表, 请按实际情况填写, 否则将降低一等评分)		
其他要说明的情况: (如无请保留空白)			
<p>作品验收标准 (共 40 分)</p> <p>1 级、38-40 分: 软件全自动, 设置时近点击个别按钮即可实现, 无需对车、底板做任何操作、图像处理参数自动识别或可以选择某种已固化的模式。硬件运行流畅, 灵巧。系统具有通用性, 可安装在其他电脑中。或: 达到 2 中要求, 采用自制小车。</p> <p>2 级、30~37 分: 软件需要一定的设置工作, 并需对车、板进行一定的配合动作, 需要人工调节图像之类的参数。系统整体运行顺利, 较为灵敏。</p> <p>3 级、26-30 分: 基本达到 2 中标准, 但系统运行不顺利, 经常出现故障, 整体处于可控状态。</p> <p>4 级、20-25 分: 经常失控, 但小车可接受电脑指令, 能够运动。</p> <p>或: 软件已经实现 (需手动根据计算机指令移动小车位置), 但小车不可控。</p> <p>5 级、<20 分: 其他</p>			