

Carolo-Cup

Bewertungsbogen - Statische Disziplinen Benotung: sehr gut - 1 ... 5 - mangelhaft

				<i>P Q Q</i>	$p_{Q_2}$	<i>PQQ</i>	<i>PQQ</i>	<i>pQ</i> <sub>4</sub>	$^{\rho q_{j}}$	<i>tb</i> <sub>Q</sub>	$\rho_{Q_2}$	$\rho_{Q_2}$
				9:00	9:45	10:30	11:15	12:45	13:30	14:15	15:00	15:45
Statische Disziplinen	Schwerpunkt	mögliche Kriterien	Gew.	Team 1	Team 2	Team 3	Team 4	Team 5	Team 6	Team 7	Team 8	Team 9
Allgemeine Punkte zu	u Präsentation und Gesar	ntkonzept										
Vortrag	Präsentation und Fragerunde	Foliendesign, Gliederung, Auftreten, fachliche Kompetenz, Verständlichkeit der Darstellung	10%									
Konzept/ Systemübersicht	Hardwarearchitektur	Sensorsetup, verarbeitende Hardware, Fahrwerk, Alternativlösungen	10%									
	Softwarearchitektur	Modularität, Performance, Schnittstellen, Wartbarkeit, Wiederverwendbarkeit, Alternativlösungen, Scheduling	10%									
	Energiebilanz & Herstellungskosten	Plausibilität, Wirtschaftlichkeit, Kosten/Nutzen, Alternativlösungen	10%									
Disziplinen			40%	j								
Fahren auf der Straße	Wahrnehmung	Verwendete Sensoren, Algorithmen zur Fahrbahndetektion, Umgang mit Markierungsausfällen, eigene Bewertung der Güte, Alternativlösungen	10%									
	Regelung	Strategie, fahrdynamische Aspekte (ABS, ESP,), Bewertung der Reglergüte	10%									
Einparken	Wahrnehmung	Verwendete Sensoren, Algorithmen zur Lückendetektion, Ermittlung der Ego-Orientierung	10%									
	Regelung	Strategie, Bewertung der Reglergüte, Rückfallebenen,	10%									
Hindernisse/ Kreuzungen	Wahrnehmung	Hindernisdetektion, Kreuzungsdetektion, verwendete Sensoren, Detektion Vorwfahrtsberechtiges Fahrzeug, Bewertung der Sensorperformance, Alternativlösungen, Redundanz,	10%									
	Regelung	Ausweichstrategien, Umgang mit bew. Hindernis, Kreuzungs-/Vorfahrtssituationen, Spurwechselkonzept, Notfallstrategien,	10%									
			60% Summe									