

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 20.)

Suivi de la ligne en général : _____ / 10
(Qualité du suivi de ligne, mais aussi des manœuvres de rotation)

| Épreuves | Points |
|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------|
| Sélection du point de départ -Le bouton blanc permet de changer la section affichée sur le LCD. -Lorsqu'on est à la dernière option, le bouton blanc fait revenir à la 1 ^{ère} . -Le bouton <i>Interrupt</i> permet de confirmer la sélection de la section. -Il y a une pause de 2 secondes entre la confirmation et le départ du robot. | / 10 |
| Le couloir -Le robot utilise CD et EF dès la fin de AB. -Le robot utilise CD et EF en alternance pour « rebondir » d'un segment à l'autre. -Dès que GH est détecté, le suivi de ligne normal recommence. | / 10 |
| Le mur -Dès la fin de HI le robot se guide à l'aide du mur. -Une distance d'environ 15 cm est conservée entre le robot et le mur. -La DEL libre est allumée en vert lorsque la distance est adéquate. -La DEL libre est allumée en rouge lorsque le robot effectue une correction de sa position. -Le robot se remet au suivi de ligne lorsqu'il rencontre le segment JK. | / 20 |
| Les deux boucles -Le robot effectue le tour du grand rectangle correctement. -Le robot effectue le tour du petit rectangle correctement. -Le robot commence par le grand rectangle et termine par le petit. | / 20 |
| Les coupures -Le robot détecte bien les coupures. -Le robot se dirige sur le segment suivant après une coupure. -Un son aigu est joué lors des coupures commençant aux points V et 2. -Un son grave est joué lors des coupures commençant aux points Y et 5. | / 10 |
| Transitions -Le robot enchaîne les sections sans problème. -À la dernière section, le robot effectue un virage puis s'arrête. -Durant l'épreuve, le robot affiche le nom de la section en cours sur le LCD. -Lorsque l'épreuve est terminée, le robot affiche « fin » sur le LCD. | / 10 |

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

Total : _____ / 100

Commentaires : _____