

Cagebot evaluation - list of criteria

Intro

Cagebot is a relatively new programmable robot that is capable of moving and receiving signals via its ultrasonic sensors. This project is aimed at evaluating the Cagebot. Our team determines whether that robot is suitable to be used for education and competition. The rest of the documents will be written in German, any source code that belongs to the cagebot-evaluation group is documented (in English) and licensed under the Lesser General Public License 3.0 or (at your choice) a later version.

Criteria

Modell

- Ist der Preis des Modells für Gruppenprojekte an Schulen zumutbar?
- Ist die Größe des Modells für SchülerInnen-Projekte geeignet?
- Ist die Konstruktion des Roboters zeit- sowie ressourcenmäßig für Schulen geeignet?
- Können die SchülerInnen bei der Ausführung dieser Gruppenprojekte dazulernen?
- Haben die SchülerInnen das Wissen, den Roboter überhaupt zu programmieren?
- Ist der Preis des Modells für Gruppenprojekte an Universitäten zumutbar?
- Ist die Größe des Modells für StudentInnen-Projekte geeignet?
- Ist die Konstruktion des Roboters zeit- sowie ressourcenmäßig für Universitäten geeignet?
- Können die StudentInnen bei der Ausführung dieser Gruppenprojekte dazulernen?
- Haben die StudentInnen das Wissen, den Roboter überhaupt zu programmieren?

Hardware & Software

- Ist die Komplexität des CControl-Tools SchülerInnen zumutbar?
- Eignet sich der WIP-Code-Editor für SchülerInnen-Projekte?
- Ist die Komplexität des CControl-Tools StudentInnen zumutbar?
- Eignet sich der WIP-Code-Editor für StudentInnen-Projekte?
- Existieren gut benutzbare Programmierbibliotheken für den Roboter?

Manuals

- Ist die Bauanleitung verständlich und nachvollziehbar?
- Ist die Bauanleitung gut strukturiert?
- Hat die Bauanleitung Grafiken, die den Konstruktionsprozess untermalen?
- Ist das CControl-Manual verständlich, vollständig und nachvollziehbar?
- Ist das CControl-Manual gut strukturiert?
- Hat das CControl-Manuel Grafiken, die gewisse Schritte vereinfachen?