

	I	D	Básico ( C )	Proficiente ( B )	Avançado (A)
Comportamento e Visão grupos até 3	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. 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 laser	Robô reage de forma diferente a 2 objetos, que são detectados usando técnicas diferentes (por exemplo features e cores)  Um dos comportamentos visuais precisa ser de seguir o objeto  Não pode usar detecção simples de círculos via Hough  O controle tem que ser feito usando máquinas de estado Smach  Apresenta comportamento de sobrevivência capaz de usar Laser _e_ IMU	Robô reage diferente a estímulo visual de 2 objetos, dos quais um deles precisa ser aprendido na hora  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  Apresenta comportamento de sobrevivência capaz de usar Laser _e_ IMU
Comportamento e Visão Grupos de 4 pessoas	Não entregou ou está muito deficiente  Não comprovou com vídeo	Falhou em atingir 100% o C para 4 pessoas  Ou não entregou o vídeo com a evidência	Robô reage de forma diferente a 2 objetos, que são detectados usando técnicas diferentes (por exemplo features e cores) Um dos comportamentos visuais precisa ser de seguir o objeto  Não pode usar detecção simples de círculos via Hough  O controle tem que ser feito usando máquinas de estado Smach  Apresenta comportamento de sobrevivência capaz de usar Laser _e_ IMU	Robô reage diferente a estímulo visual de 2 objetos, dos quais um deles precisa ser aprendido na hora  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  Apresenta comportamento de sobrevivência capaz de usar Laser _e_ IMU	Todos os itens da rubrica B de 4 pessoas, mais um destes: - Depois de localizado um objeto de interesse, o robô deve retornar o ponto de origem usando uma das opções (1) integração da IMU, (2) SLAM, (3) integração do fluxo óptico, (4) Landmarks ALVAR - Aplicar o YOLO e fazer transições da máquina de estados em função das categoriais do YOLO  Se alguém conseguir fazer ambos estará de parabéns!
Trabalho em grupo - grupo	Não é possível concluir que todos trabalharam		Há tarefas distribuídas e concluídas no Trello e atribuídas a mais de uma pessoa No Github há commits significativos de mais de uma pessoa		
Trabalho em grupo - Individual	Não há contribuição clara ao projeto		As contribuições ao projeto são mínimas, conforme Trello e Github	Há contribuições significativas ao projeto, tanto fora quanto dentro de sala de aula Trabalhou de forma consistente durante as aulas  Avaliou os colegas segundo a rubrica do Catme usando o Google Form em duas ocasiões	