

| | 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 Individual | 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 | Há contribuições significativas ao projeto, tanto for a quanto dentro de sala de aula Trabalhou de forma consistente durante as aulas | |