

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
Utilisation du piezo -Son aigu de 2 secondes à la fin de l'épreuve. -2 sons graves de 3 secondes avant et après la rotation de 90 degrés. -2 sons consécutifs aigus de 50 ms à l'entrée et à la sortie d'un rectangle.	/ 5
DEL vertes -Elles reflètent l'état de détection de ligne par le suiveur. -La DEL correspondant à la section de départ s'allume quand le signal est reçu. -Allume une DEL pour identifier la droite parcourue à la section 3.	/ 20
Communication IR -Il est possible d'envoyer des signaux avec le 2e robot. -Le 1er robot reçoit bien les signaux. -Il est possible d'utiliser le bouton <i>interrupt</i> du 1er robot en cas de problème de communication IR.	/ 20
Section 1 -Le robot se place au-dessus du bon point et est bien aligné. -Le robot effectue une rotation de 90 degrés en sens horaire.	/ 10
Section 2 -Le robot roule plus lentement dans les courbes.	/ 5
Section 3 -Le robot a détecté la bonne droite. -Le bouton <i>interrupt</i> indique au robot d'avancer sur la droite. -Le bouton <i>interrupt</i> indique au robot de poursuivre après avoir été placé sur S6.	/ 10
Section 4 -Le robot se déplace correctement à l'intérieur des rectangles.	/ 10

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

Total : _____ / 100

Commentaires : _____