

# Bewertung Roboterdesign

FIRST LEGO League 2018/19

INTO ORBIT



Teamnummer \_\_\_\_\_

Teamname \_\_\_\_\_



HANDS ON  
TECHNOLOGY

Bitte ein Feld je Zeile ankreuzen		exzellent	sehr gut	gut	ausbaufähig
<b>Konstruktion</b>	<b>Robustheit</b> Widerstandsfähigkeit des Roboters	solide Konstruktion; keine Reparaturen	ausreichend stabil, wenig Mängel/Reparaturen	häufige oder erhebliche Störungen/Reparaturen	ziemlich zerbrechlich; häufiges Abfallen von Teilen
	<b>Werkzeugeinsatz</b> ökonomischer Einsatz und Einsatzfähigkeit von Werkzeugen		optimaler Einsatz und optimale Umbau- und Reparaturzeit	guter Einsatz und geeignete Umbau- und Reparaturzeit	leistungsschwache, übertriebene Werkzeuge; mühsam umbaubar
	<b>Präzision &amp; Geschwindigkeit</b> Fähigkeit des Roboters, mit angemessener Geschwindigkeit und Genauigkeit Aufgaben zu lösen		angemessene Zielgenauigkeit und Geschwindigkeit bei allen Aufgaben	angemessene Zielgenauigkeit und Geschwindigkeit bei den meisten Aufgaben	unangemessene Zielgenauigkeit und Geschwindigkeit bei vielen Aufgaben
	<b>Kräfteverhältnis</b> Fähigkeit des Roboters, mit angemessenem Kraftaufwand Aufgaben zu lösen		Roboter geht schonend mit Aufbauten, Objekten oder sich selbst um	Roboter geht nicht auffallend grob mit Aufbauten, Objekten oder sich selbst um	Roboter geht eher grob mit Aufbauten, Objekten oder sich selbst um
<b>Programmierung</b>	<b>Qualität</b> angemessene Programmierung für den geplanten Zweck	die Zielsetzung wird immer erreicht	die Zielsetzung wird mehrmalig erreicht	Zielsetzung wird nicht ODER unzuverlässig erreicht	Zielsetzung wird nicht UND unzuverlässig erreicht
	<b>Effizienz der Programmierung</b> Programmierung ist modular, aufeinander abgestimmt und verständlich		effizienter Code; für jeden verständlich	geeigneter Code; leicht verständlich	ineffizienter, übertriebener Code; schwer verständlich
	<b>Autonomie/Navigation</b> Fähigkeit des Roboters, sich durch den Einsatz von Mechanik und/oder Sensoren zu bewegen oder zu agieren		Roboter agiert jederzeit autonom, ohne Eingreifen	Roboter agiert hauptsächlich autonom	häufiges Eingreifen
	<b>Sensornutzung</b> Verwendung und Arten von Sensoren		vielseitige, mehrfache Verwendung	einzelne angemessene Verwendung	keine ODER unangemessene Sensornutzung
	<b>Unterprogramme, Schleifen, Verzweigungen</b>		sinnvolle Verwendung	verwendet	kein Einsatz
	<b>Schlichtheit</b> Fähigkeit, Aufgaben unkompliziert zu lösen		Aufgaben auffallend einfach gelöst	Aufgaben mit angemessener Komplexität gelöst	Aufgaben zum Teil unnötig aufwendig gelöst
<b>Strategie &amp; Design</b>	<b>Designprozess</b> Fähigkeit, Programmierung und Mechanik zu verstehen und darüber zu berichten	systematisch; gut berichtet und dokumentiert	systematisch, gut berichtet	unklare Organisation ODER unklare Berichterstattung	unklare Organisation UND unklare Berichterstattung
	<b>Aufgabenstrategie</b> Fähigkeit, die Strategie zur Aufgabenlösung zu erklären		sehr klare Strategie, um die meisten/alle Aufgaben zu lösen	klare Strategie, um einige Aufgaben zu lösen	unklare Strategie, ohne Ziele
	<b>Innovation</b> Gestaltung von neuen, einzigartigen Funktionen (z.B. Design, Programme, Strategie), die der Aufgabenlösung dienen		innovative Funktion(en), mit deutlichem Mehrwert	innovative Funktion(en), die Optimierungspotenzial bieten	innovative Funktion(en), ohne Mehrwert
	<b>Roboterdesign &amp; Aussehen</b>		effizient und elegant	effizient	nicht ausgereift
<b>Anzahl Kreuze je Spalte</b>					

<b>Kommentare der Jury</b>	<b>Bonuspunkte (max. 5)</b> <input style="width: 80px; height: 30px;" type="text"/>
	<b>Vorschlag „Sonderpreis der Jury“</b> <input style="width: 80px; height: 30px;" type="text"/>