







*** Vă rugăm să arătați și să explicați acest rezumat în cadrul sesiunii de jurizare "Proiectarea robotului"***

Numele robotului				
Misiunea favorită		Scorul maxim		Scorul tipic
Caracteristica favorită a robotului		Cea mai inovatoare caracteristică a robotului		
Cât de des se rupe robotul sau atașamentele acestuia? (încercuți o singură variantă)	Frecvent	Destul de des	Ocazional	Aproape niciodată
Cât de des se blochează robotul pe teren și trebuie să îl recuperați cu mâna? (încercuți o singură variantă)	Frecvent	Destul de des	Ocazional	Aproape niciodată
Strategie Cum ați ales misiunile la care ați lucrat?				

Câte motoare și senzori sunt pe robotul vostru? (Vedeți regulamentul probei de robotică pentru tipurile permise)					
Motoare mari		Motoare medii		Senzor de culoare / lumină	
					
Senzor ultrasonic		Senzor de atingere		Senzor Gyro	
					

Procesul de proiectare

Ce procese ați folosit pentru a vă proiecta robotul? Ați urmat procesul de proiectare în inginerie (Explorare -> Planificare -> Creare -> Testare -> Perfecționare)? (Atașați pagini suplimentare sau utilizați spatele, dacă este necesar. Arătați juraților caietul inginerului INTO ORBIT și toate fotografiile, desenele sau diagramele robotului realizate pe parcursul sezonului, dacă le aveți.)

*** Vă rugăm să arătați și să explicați acest rezumat în cadrul sesiunii de jurizare "Proiectarea robotului"***

Rezumatul programului

Ce poate face robotul vostru? Listați toate programele pe care intenționați să le utilizați în timpul concursului. Atașați pagini suplimentare dacă este necesar.

Limbajul de programare folosit: LEGO MINDSTORMS EV3 ALTUL _____

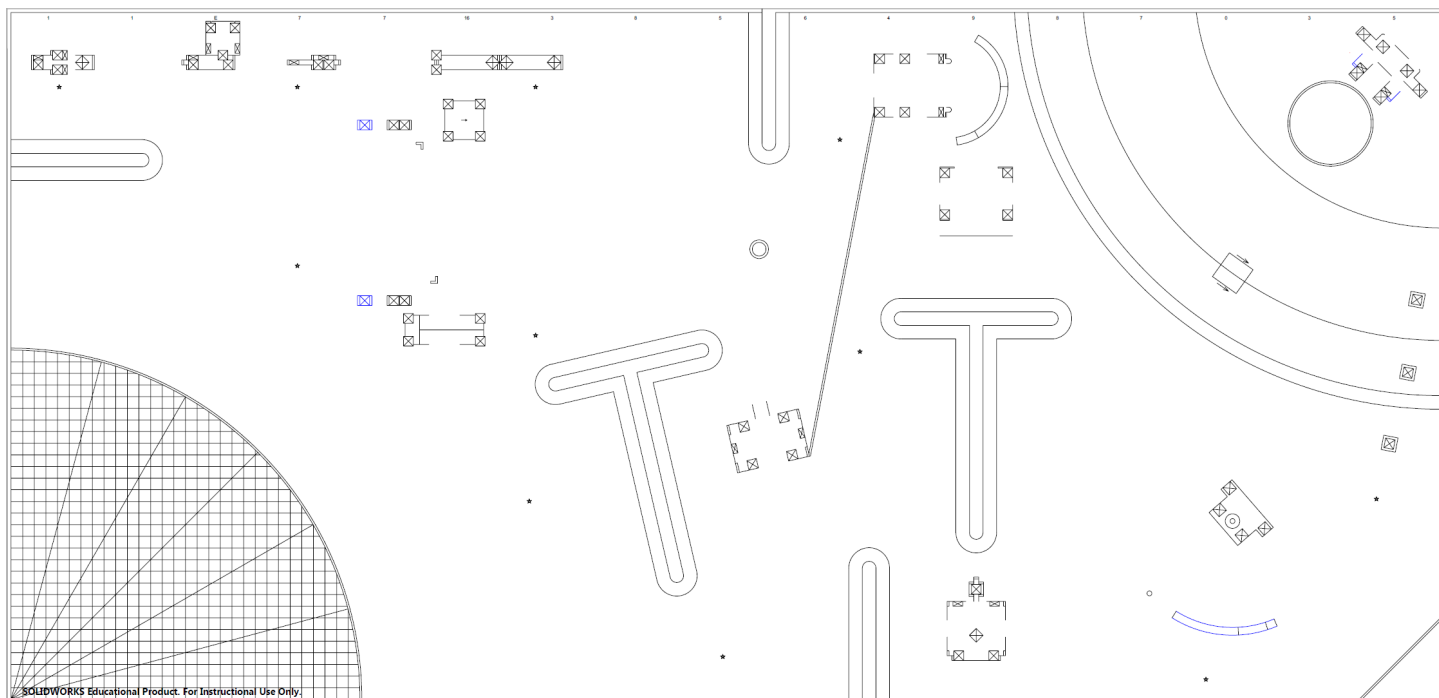
Nume program	Misiune(i) realizate	Acțiuni robot	Atașamente / unelte folosite	Structura programului (arhitectura)	Răspuns mecanic sau / și sensorial folosit	Rata de succes a misiunii
Cum se numește acest program în robotul vostru?	Enumerați misiunile pe care robotul le va realiza când executați acest program.	Enumerați tipurile de acțiuni efectuate în timpul acestei misiuni (deplasare înainte, înapoi, coborâre atașament, etc.) Puteți include o diagramă și/sau o schiță mai detaliată cu traseul pe o foaie separată.	Adăugați ceva robotului în timp ce executați acest program?	Specificați tipurile de elemente de programare utilizate [acțiuni (pornire motor, citire senzor, etc.), bucle, până când, comutatoare (dacă-atunci), subrutine (MyBlocks), programe paralele etc.]	Robotul ia decizii bazate pe intrări de la un senzor sau o caracteristică mecanică? Dacă da, explicați modul în care se utilizează această intrarea.	Cât de des execută robotul misiunea (misiunile) corect? Arătați juraților toate datele pe care le-ați colectat din rundele. de pregătire!
EXAMPLU Din HYDRO DYNAMICS SM	Fântâna	Deplasare înainte. Coborâre braț pentru eliberarea APEI MARI. Deplasare înapoi pentru întoarcerea în bază.	Braț	Înainte în rotații	Nici unul	Destul de des (85% pe baza înregistrărilor)

*** Vă rugăm să arătați și să explicați acest rezumat în cadrul sesiunii de jurizare "Proiectarea robotului"***

Nume program _____

Diagrama traseului parcurs de robot

Crează o diagramă a traseului urmat de robot pentru fiecare program pe care intenționați să îl executați. Schițați calea pe care robotul o ia în timp ce execută programul. De fiecare dată când robotul se oprește sau face o acțiune, utilizați diagrama pentru a arăta ce face robotul. În timpul sesiunii de jurizare "Proiectarea robotului", arătați diagrama traseului pentru cel mai bun program al echipei voastre.



Descriere program

Explicați fiecare diagramă a traseului, arătând codul, pseudocodul (diagrama scrisă), diagrama fluxurilor sau altceva. Presupuneți că jurații nu au văzut niciodată limbajul de programare pe care îl utilizați. Cum îi puteți ajuta să înțeleagă cum funcționează programul vostru? (Utilizați spatele sau pagini suplimentare, dacă este necesar).