

附件3

移动机器人项目样题

Skill name

移动机器人

Criteria

Mark

A	工作组织与管理	12
B	原型制作	4
C	编程、测试与调整	24
D	综合任务演示	60
		100

Sub Criteria ID	Sub Criteria Name or Description	Aspect Type M = Meas J = Judg	Aspect - Description	Judg Score
A1	第1比赛日工作组织与管理能力	J	第1比赛日与队友、对手与专家的合作行为	0
				1
				2
				3
				4
		J	第1比赛日的参赛队场地状况	0
				1
				2
				3
				4
		J	第1比赛日计划执行情况，按时间表完成相关任务	0
				1
				2
				3
				4

A3	第2比赛日工作组织与管理能力	J	第2比赛日与队友、对手与专家的合作行为	0 1 2 3 4
		J	第2比赛日的参赛队场地状况	0 1 2 3 4
		J	第2比赛日计划执行情况，按时间表完成相关任务	0 1 2 3 4
Sub Criteria ID	Sub Criteria Name or Description	Aspect Type M = Meas J = Judg	Aspect - Description	Judg Score
B1	额外零件使用			
		M	传感器、电机、驱动器额外使用	
Sub Criteria ID	Sub Criteria Name or Description	Aspect Type M = Meas J = Judg	Aspect - Description	Judg Score
C1	机器人基础自动功能测试（已知任务）			

C2	遥控模式下，机器人完成任务测试（已知任务）	M	能自动抓取1个高尔夫球	
		M	自动将一个高尔夫球放置到指定零件架	
		M	能自动抓取已装好/指定的零件架	
		M	能自动将已装好/指定零件架放置在指定工作站	
		M	能自主移动到起始区，投影在起始区内，关闭机器人指示灯的开关	
	机器人基础自动功能测试（未知任务）	M	抓取1个高尔夫球	
		M	将一个高尔夫球放置到指定零件架	
		M	抓取已装好/指定的零件架	
		M	将已装好/指定零件架放置在指定工作站	
		M	移动到起始区，投影在起始区内，关闭机器人指示灯的开关	
		M	能自主移动到任务板前方位置	
		M	能自动抓取1个高尔夫球	
		M	自动将一个高尔夫球放置到指定零件架	
		M	能自动抓取已装好/指定的零件架	
		M	能自动将已装好/指定零件架放置在指定工作站	
		M	能自主移动到起始区，投影在起始区内，关闭机器人指示灯的开关	
Sub Criteria ID	Sub Criteria Name or Description	Aspect Type M = Meas J = Judg	Aspect - Description	Judg Score
D1	第一轮自主完成连续性任务评价（未知任务）	M	正确装载1号零件架	
		M	正确送1号零件架到工作站1	
		M	正确装载2号零件架	
		M	正确送2号零件架到工作站2	
		M	正确装载3号零件架	
		M	正确送3号零件架到工作站3	
		M	正确装载4号零件架	
		M	正确送4号零件架到工作站4	
		M	正确装载5号零件架	
		M	正确送5号零件架到工作站5	

D2	第二轮自主完成连续性任务评价（未知任务）	M	正确装载6号零件架
		M	正确送6号零件架到工作站6
		M	机器人回到出发区，投影在出发区内，关闭电源指示灯
		M	以正确的顺序完成任务
		M	所有任务正确完成记录时间
		M	正确装载1号零件架
		M	正确送1号零件架到工作站1
		M	正确装载2号零件架
		M	正确送2号零件架到工作站2
		M	正确装载3号零件架
		M	正确送3号零件架到工作站3
		M	正确装载4号零件架
		M	正确送4号零件架到工作站4
		M	正确装载5号零件架
		M	正确送5号零件架到工作站5
		M	正确装载6号零件架
		M	正确送6号零件架到工作站6
		M	机器人回到出发区，投影在出发区内，关闭电源指示灯
		M	以正确的顺序完成任务
		M	所有任务正确完成记录时间
D3	第一轮遥控完成连续性任务评价（未知任务）	M	正确装载1号零件架
		M	正确送1号零件架到工作站1
		M	正确装载2号零件架
		M	正确送2号零件架到工作站2
		M	正确装载3号零件架
		M	正确送3号零件架到工作站3
		M	正确装载4号零件架
		M	正确送4号零件架到工作站4
		M	正确装载5号零件架
		M	正确送5号零件架到工作站5
		M	正确装载6号零件架

D4	第二轮遥控完成连续性任务评价（未知任务）	M	正确送6号零件架到工作站6
		M	机器人回到出发区，投影在出发区内，关闭电源指示灯
		M	以正确的顺序完成任务
		M	所有任务正确完成记录时间
		M	正确装载1号零件架
		M	正确送1号零件架到工作站1
		M	正确装载2号零件架
		M	正确送2号零件架到工作站2
		M	正确装载3号零件架
		M	正确送3号零件架到工作站3
		M	正确装载4号零件架
		M	正确送4号零件架到工作站4
		M	正确装载5号零件架
		M	正确送5号零件架到工作站5
		M	正确装载6号零件架
		M	正确送6号零件架到工作站6
		M	机器人回到出发区，投影在出发区内，关闭电源指示灯
		M	以正确的顺序完成任务
		M	所有任务正确完成记录时间

100.00

Extra Aspect Description (Obj or Subj) OR Judgement Score Description (Judge only)	Requirement or Nominal Size (Obj Only)	WSSS Section	Max Mark
罚牌数量为0 罚牌数量为1 罚牌数量为2 罚牌数量为3 罚牌数量为4		1	2.00
罚牌数量为0 罚牌数量为1 罚牌数量为2 罚牌数量为3 罚牌数量为4		1	2.00
罚牌数量为0 罚牌数量为1 罚牌数量为2 罚牌数量为3 罚牌数量为4		1	2.00

Criteria on A
Total Mark 12.00

罚牌数量为0 罚牌数量为1 罚牌数量为2 罚牌数量为3 罚牌数量为4		1	2.00
罚牌数量为0 罚牌数量为1 罚牌数量为2 罚牌数量为3 罚牌数量为4		1	2.00
罚牌数量为0 罚牌数量为1 罚牌数量为2 罚牌数量为3 罚牌数量为4		1	2.00
罚牌数量为0 罚牌数量为1 罚牌数量为2 罚牌数量为3 罚牌数量为4			
Extra Aspect Description (Obj or Subj) OR Judgement Score Description (Judg only)	Requirement or Nominal Size (Obj Only)	WSSS Section	Max Mark
关于附加组件的使用，任何团队不得超过4分。	0 to 4	4	4.00
Extra Aspect Description (Obj or Subj) OR Judgement Score Description (Judg only)	Requirement or Nominal Size (Obj Only)	WSSS Section	Max Mark

Criteri
 on B

 Total Mark 4.00

Criteri
 on C

 Total Mark 24.00

Criteria	Total	60.00
on	Mark	
D		

Y/N	4	1
Y/N	4	1
Y/N	4	1
Y/N	4	2
360	4	4
Y/N	4	1.2
Y/N	4	1.2
Y/N	4	1.2
Y/N	4	1.2
Y/N	4	1.2
Y/N	4	1.2
Y/N	4	1.2
Y/N	4	1.2
Y/N	4	1.2
Y/N	4	1.2
Y/N	4	1.2
Y/N	4	1.2
Y/N	4	2.4
360	4	4
Y/N	4	0.5
Y/N	4	0.5
Y/N	4	0.5
Y/N	4	0.5
Y/N	4	0.5
Y/N	4	0.5
Y/N	4	0.5
Y/N	4	0.5
Y/N	4	0.5
Y/N	4	0.5
Y/N	4	0.5

Y/N	4	0.5
Y/N	4	0.5
Y/N	4	1
300	4	2
Y/N	4	0.5
Y/N	4	0.5
Y/N	4	0.5
Y/N	4	0.5
Y/N	4	0.5
Y/N	4	0.5
Y/N	4	0.5
Y/N	4	0.5
Y/N	4	0.5
Y/N	4	0.5
Y/N	4	0.5
Y/N	4	0.5
Y/N	4	1
300	4	2

Comp	Total	
etition	Mark	100.00

A4 landscape spreadsheet v1.1

A4 landscape spreadsheet v1.1