



Performance Score Sheet

Team Name:..... Country: Primary/Secondary

Assessors Name:.....

カテゴリー	どのように高得点を獲得できるかは次の例の通りである。	Mark
エンターテインメント性	<ul style="list-style-type: none"> 繰り返しのないロボットの動き、そして/または 変化に富んだロボットのパフォーマンス パフォーマンス全体を通して、一貫した、またはわかりやすいテーマが演じられた デジタル映像がパフォーマンスと一体化していた、そして/または引き立てていた パフォーマンスが初めから終わりまで魅力的であった ステージエリアを広く有効に使用していた ロボットの動きは、音楽に合わせて振り付けられていた <p>パフォーマンスの中で何の役割も持たない動かない小道具は評価されない。</p>	/10
革新とオリジナリティー	<ul style="list-style-type: none"> ロボットは自作でキットではない 以前に見たことのない新しい、または異なった方法で技術が使われている 普通でない技術が使われている - 例えば、普通でない機構、電子機器 または 電源システムなど。 	/10
出来映え（完成度）	<ul style="list-style-type: none"> ロボットは安定しており、パフォーマンスの間部品が落ちたりせず、予定通りに動く ロボットの外装（衣装）は自作であり、パフォーマンスを引き立て、その上魅力的である ロボットはパフォーマンス中ずっとなめらかで洗練された動きを見せた 	/10
技術面の複雑さ	<ul style="list-style-type: none"> ロボットはステージエリア全体をうごいた ロボット間の同調、そして/またはコミュニケーションがあった リスクのある（冒険的な）ロボットの動き デジタル映像とロボット間の相互作用 	/10
センサーと相互作用	<ul style="list-style-type: none"> パフォーマンスの中で有効なセンサーの使用 独自もしくは新しい方法でのセンサーの使用 パフォーマンスを発展させるロボット間のコミュニケーション 人間とロボットの相互作用（リモートコントロールでない） ロボットとロボットの相互作用 <p>マット上でのラインレースを使ったロボットは高く評価されない。</p>	/10
減点	<ul style="list-style-type: none"> 計画外の人間の介入：-1 リスタート：リスタートごとに-1 規定時間：10秒超過ごとに-1 ダンスエリア：境界線の違反ごとに-1 	
Total Score		/50

Award Recommendations:

Notes:

Best Stage Performance

Best Creative Display



Technical Interview Score

Sheet

Team Name:..... Country: Primary/Secondary

Assessors Name:.....

チームはインタビューに印刷したプログラム、ハードウェアの機構や電子機器の詳細な記述を持ってこなくてはならない。 そうでなければ、これらのカテゴリーは審査できない。

カテゴリー	どのように高得点を獲得できるかは次の例の通りである。	Mark
プログラミング	<ul style="list-style-type: none"> 年齢レベルに合ったプログラム言語を使っている どのようにプログラムが動くのか、そしてハードウェアとソフトウェア間の相互作用を説明できる。 革新的なプログラミングの解決法の作成 ライブラリの開発 プログラムが完成するまでの過程、およびそのプログラムでできること／できないことをきちんと説明できる 	/15
機械的なハードウェア	<ul style="list-style-type: none"> 信頼性の高い機械システムを装備している 複雑な/革新的な機械システム どのように機械システムが動くか説明できる 精度を高めるための機構、または簡単ではないことを実現できる機構を開発した 適切なアクチュエーターが使われ、なぜそれを選んだのか理解している 	/15
電子的ハードウェア	<ul style="list-style-type: none"> 電子機器が開発された。/自作（年齢にあった） 電子機器がどのように動くか理解している。 センサーの革新的使用 / センサーの集積化 パフォーマンスを支援するための技術の革新的使用（例、カメラ、スピードコントローラー/モーターコントローラー、GPS、色々なマイクロコントローラーなど） ロボットの設計思想（その電子機器を選んだ理由や搭載位置を決めた理由）、および使用している電子機器の制限事項を説明できる 	/10
コミュニケーションと相互作用	<ul style="list-style-type: none"> 効果的なコミュニケーションの使用 コミュニケーションプロトコルの開発 使用しているコミュニケーションの技術的な仕組みを理解している センサーがロボットと人間、もしくはロボットとロボットの相互作用を可能にするために使用されている 	/5
文章書類とインタビューの質	<ul style="list-style-type: none"> チームは競技会に必要な文章書類を提出した。 チームは彼らが使っているハードウェア、ソフトウェアそして機構を理解しており、質問に答えられる。 	/5
減点	ロボットの再利用（ソフトウェアとハードウェア） もしくは小道具（最大 60%）	
Total Score		/50

Award Recommendations:

Notes:

- Best Design & Construction
- Best Use of Electronic Devices
- Best Use of Sensors
- Best Programming