

Instrucciones: Por cada habilidad, marcad claramente los logros obtenidos por el equipo. Si el equipo no ha destacado en ningún área en particular, marcad con una 'X' la primera casilla No Demostrado (ND). Por favor, incluid tantos comentarios como podáis para elogiar el trabajo duro de cada equipo y ayudar a éstos a progresar.

	Iniciado		En Desarrollo		Conseguido		Ejemplar	
Diseño mecánico	Durabilidad		Evidencia de integridad estructural; habilidad para soportar el esfuerzo de la competición					
	N D	Frágil; se rompe con facilidad	Fallos frecuentes / reparaciones		Fallos / reparaciones poco frecuentes		Construcción sólida; sin reparaciones	
	Eficiencia mecánica		Uso económico de piezas y tiempo; fácil de reparar y modificar					
	N D	Número excesivo de piezas o tiempo de reparación o modificación	Piezas inútiles o tiempo para reparar /modificar		Uso correcto de piezas y tiempo para reparar/modificar		Uso racional de piezas y tiempo de reparación/modificación	
	Mecanización		Habilidad de los mecanismos del robot para moverse o actuar con la velocidad, fuerza y eficacia adecuadas					
	N D	Falta de velocidad, fuerza y eficacia en la mayoría de tareas	Falta de velocidad, fuerza y eficacia en algunas tareas		Equilibrio adecuado de velocidad, fuerza y eficacia en la mayoría de tareas		Equilibrio adecuado de velocidad, fuerza y eficacia en todas las tareas	

Observaciones:

Programación	Calidad de Programación		Los programas son adecuados para el objetivo previsto y consiguen buenos resultados, sin fallos mecánicos		
	N D	No consigue el propósito y resulta inconsecuente	No consigue el propósito o resulta inconsecuente	Consigue su propósito de forma repetida	Consigue su propósito cada vez
	Eficiencia de Programación		Los programas son modulares, precisos y comprensibles		
	N D	Demasiadas órdenes, dificultad para entenderlo	Órdenes ineficaces, dificultad para entenderlo	Órdenes apropiadas, fáciles de entender	Órdenes precisas, fáciles de entender para todos
	Automatización/Navegación		Habilidad del robot para moverse o actuar como se espera usando la información de los sensores / mecánica (con ayuda mínima del piloto y/o del temporizador del programa)		
	N D	Intervención frecuente del piloto para dirigir y recuperar al robot	Intervención frecuente del piloto para dirigir o recuperar al robot	El robot se mueve/actúa como se le ha programado de forma reiterada/ el piloto interviene ocasionalmente	El robot se mueve/actúa como se le ha programado cada vez sin la intervención del piloto

Observaciones:

Estrategia e Innovación	Proceso de Diseño		Habilidad para desarrollar y explicar ciclos de mejora en que se consideran y eligen entre varias alternativas, se hacen pruebas, se mejora el diseño (aplicadas a la programación y al diseño mecánico)		
	N D	La organización y la explicación necesitan mejoras	La organización o la explicación necesitan mejoras	Sistemático y bien explicado	Sistemático, bien explicados y bien documentados
	Estrategia de la Misión		Habilidad para definir y explicar con claridad la estrategia de juego del equipo		
	N D	Objetivos y estrategia poco claros	Objetivos o estrategia poco clara	Estrategia clara para triunfar	Estrategia clara para triunfar en muchas o todas las misiones
	Innovación		Creación de características nuevas, únicas e inesperadas (p.ej. diseños, programas, estrategias o aplicaciones) que potencian la actuación en distintas tareas		
	N D	Características originales sin valor añadido o potencial	Características originales con algún valor añadido o potencial	Características originales con potencial significativo	Características originales que añaden valor significativo

Observaciones:

¿Cómo habéis preparado el Robot durante microFLL?

1 único robot con 1 sola estrategia	1 único robot con diferentes estrategias	2 o más robots con 1 sola estrategia	2 o más robots con diferentes estrategias
-------------------------------------	--	--------------------------------------	---