

Трек Разработка программно- аппаратного комплекса адаптивного захвата и сортировки объектов манипуляционным роботом

Название команды	Критерии оценки					Сумма баллов max 13,5 балла
	Проработка идеи проекта 0-2 балла	Анализ существующих решений и методов 0-3 балла	Качество результат 0-3 балла	Оценка эффективности компоновки элементов 0-4 балла	Разработка макета/ прототипа (необязательный критерий, начисляются дополнительные баллы)	
Рикморчане	2	2	2,5	2	0,5	9

Трек Разработка системы умного склада/ цеха

Название команды(11-16 лет)	Критерии оценки								Сумма баллов max 19,5
	Проработка идеи проекта 0-2 балла	Анализ существующих решений и методов 0-3 балла	Качество результата 0-3 балла	Способность к самостоятельном у движению с грузом не менее 150 гр., на дальность не менее 2 м. 0-3 балла	Способность избегать препятствия, установленные на пути движения 0-2 балла	Оригинальность конструкции (изобретательность и креативность) 1-2 балла	Оригинальность применения различных типов определения позиции аппарата и преодоления препятствий (изобретательность и креатив) 1-3 балла	Разработка макета/ прототипа (не обязательный критерий, начисляются дополнительные баллы) 0-1 балла	
БиоКин	2	1,5	2	1	1	1	1	0	9,5
Iron_men	1,8	0,8	1	0,8	0,8	1	1	0	7,2
С.О.Т.О	0,3	0,6	1	1	1	1	0,5	0	5,4
SomeWeirdTeam Name	2	2	3	1	1,5	2	2,5	1	15
ЧЕРЧ	1,8	1,5	2	1	1	1	1,5	0	9,8
Коматозики	0,5	0,5	0,5	0,5	0,5	0,5	0,5	1	4,5
Киломиллиметр	2	2,5	2,8	2	2	2	2	1	16,3
UWU	2	3	3	2	2	2	2	1	17
Альфа	1,6	1,5	1,5	1	1	1	1	1	9,6

Трек Разработка программно- аппаратного комплекса адаптивного захвата и сортировки объектов манипуляционным роботом

Название команды	Критерии оценки					Сумма баллов max 13,5 балла
	Прорботка идеи проекта 0-2 балла	Анализ существующих решений и методов 0-3 балла	Качество результат 0-3 балла	Оценка эффективности компоновки элементов 0-4 балла	Разработка макета/ прототипа (необязательный критерий, начисляются дополнительные баллы) 0-1 балла	
КварБоты	2	1,5	2	1,5	0	7
ТОПОР	1,5	2	1,5	2	0	7
Хакатонеры	1	0,5	2	3	0	6,5
Дельта	1,5	2	1,5	2	0	7