

1 Değerlendirme: her beceri alanında takımın başarısını en doğru gösteren kutuyu işaretleyin. Eğer takım o konuda hiçbir başarı göstermemişse, lütfen en sol "yok" kutusunu işaretleyin. Elinizden geldiği kadar yazılı görüşle takımın başarısını veya nasıl gelişebileceğini anlatın.

		<i>başlangıç</i>	<i>gelişiyor</i>	<i>ustaca</i>	<i>örnek olacak</i>
		sağlamlık	<i>Yapısal bütünlük kanıtlanmış; rekabet şartlarında dayanıklı.</i>		
Y o k		kolay kırılıyor	sıkça veya önemli hata, tamir gereksinimi	nadir hata/tamir gereksinimi	sağlıklı yapı; tamir gerekmiyor
	mekanik etkinlik		<i>Zaman ve parçalar ekonomik kullanılıyor; tamir edip, değiştirmek kolay.</i>		
Y o k		fazla parça kullanılmış; fazla tamir/değişiklik zamanı harcanıyor	verimsiz parça veya verimsiz tamir/değişim zamanı kullanımı	uygun parça kullanımı, uygun tamir/değişim zamanı kullanımı	optimize parça kullanımı, optimize tamir/değişim zamanı kullanımı
	mekanik donatım		<i>Mekanizmanın kastedilen görevleri yaparken hız, güç, ve doğruluk açılarından becerikli olması.</i>		
Y o k		görevlerin çoğunda tutarsız, dengesiz hız, güç, ve doğruluk	bazı görevlerde tutarsız, dengesiz hız, güç, ve doğruluk	görevlerin çoğunda tutarlı, dengeli hız, güç, ve doğruluk	görevlerin hepsinde tutarlı, dengeli hız, güç, ve doğruluk
	g ö r ü ş				

		<i>başlangıç</i>	<i>gelişiyor</i>	<i>ustaca</i>	<i>örnek olacak</i>
		program kalitesi	<i>Kastedilen amaca uygun programlama; tutarlı sonuçlar alan yazılım.</i>		
Y o k		hedefleneni beceremiyor VE tutarsız	hedefleneni beceremiyor VEYA tutarsız	hedefleneni birçok kere beceriyor	hedefleneni her zaman beceriyor
	program etkinliği		<i>Programlama modüler, optimize, ve anlaşılır.</i>		
Y o k		aşırı program "satır" kullanımı VE anlaması zor	verimsiz program "satır" kullanımı VE anlaması sorunlu	yeterli programlama VE anlaması kolay	optimize programlama VE herkes için anlaması kolay
	otonomluk/yöngüdümlü		<i>Robot hareketlerinin ve yaptıklarının kastedildiği gibi mekanik ve sensör geri beslemesiyle (pilot müdahalesine ve zamanlamayla kontrole en az gereksinim duyulması.)</i>		
Y o k		sıkça pilotun hedefleme amacıyla müdahalesi VE robota dokunulması	sıkça pilotun hedefleme amacıyla müdahalesi VEYA robota dokunulması	robot birçok kere kastedildiği gibi hareket ediyor VE yapıyor; pilot zaman zaman müdahale ediyor	robot her zaman kastedildiği gibi hareket ediyor VE yapıyor; pilot hiç müdahale etmiyor
	g ö r ü ş				

		<i>başlangıç</i>	<i>gelişiyor</i>	<i>ustaca</i>	<i>örnek olacak</i>
		tasarım süreci	<i>İyileştirme döngülerini geliştirme ve aktarabilme becerisi (hem mekanik tasarım, hem de programlama açısından alternatifler düşünülmüş, daraltılmış, denemiş, ve tasarım geliştirilmiş.)</i>		
Y o k		karışık VE yetersiz açıklanan iyileştirme döngüleri	karışık VEYA yetersiz açıklanan iyileştirme döngüleri	sistematiik VE iyi açıklanan iyileştirme döngüleri	sistematiik, iyi açıklanan, ve iyi belgelenmiş iyileştirme döngüleri
	görev stratejisi		<i>Takımın oyun stratejisi net olarak belirlenmiş ve tarif ediliyor.</i>		
Y o k		hedefler VE strateji net değil	hedefler VEYA strateji net değil	takımın iyi tanımlanmış hedeflerini becerme stratejisi net	çoğu veya tüm görevleri yapma stratejisi net
	yenilikçilik		<i>Yeni, özgün, ve beklenmeyen özellikler hayal edilmiş ve uygulanmış (tasarım, programlama, strateji, uygulama); ve bunlar hedeflenen görevlerin başarılmasını kolaylaştırmış.</i>		
Y o k		özgün özellik(ler) ama değer veya potansiyel barındırmıyor	özgün özelliklerde biraz değer ve potansiyel var	değer katma potansiyeli olan özgün özellikler	çok değer katma potansiyeli olan özgün özellikler
	g ö r ü ş				



3 Ödüle layık görme: Bu takım eğer aşağıdaki ödüllerden birini veya fazlasını haklıyorsa, lütfen o ödülleri daire içine alrı

mekanik tasarım

programlama

strateji ve yenilikçilik