**Карта контроля**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| № п/п | Критерии оценки | Кол-во баллов | Кол-во баллов,  выставленных членами жюри | Номер участника |
|  | Робот полностью[[1]](#footnote-1) покинул зеленую (стартовую) площадку | **5** |  |  |
|  | Робот движется вдоль линии, ориентируясь по датчикам цвета (света) (*начисляется за каждый участок линии – до стены и после нее*) | **0-10** |  |
|  | Робот движется вдоль стены, ориентируясь по датчику ультразвука | **5** |  |
|  | Робот сдвинул (сбил) объект | **10** |  |
|  | Робот полностью заехал в зону финиша (*проекция робота в красной зоне*) | **5** |  |
|  | Робот финишировал (остановился) в красной зоне (финиша) после выполнения всего задания | **5** |  |
|  | Робот не переместил (сдвинул) объекта (*никакой своей частью не коснулся его*) | **-5** |  |
|  | Максимальный балл | **40** |  |

**Члены жюри: \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_**

1. Проекция робота вне зоны [↑](#footnote-ref-1)