

ARVIOINTILOMAKE Haastattelu

Joukkue	Tuomari(t)

Robotin suunnittelu ja rakenne	Pisteet
Robotin suunnittelu ja rakenne on suurimmalta osin oppilaiden omaa työtä (valmiina ostettu robotti = 0; valmiin mallin mukaan (esim. Legon ohjeet) = 1-2; itse suunniteltu valmiin sarjan osista = 3, oma suunnittelu ja itse tehty = 4-5). Ohjaajan huomattava osallistuminen vähentää pisteitä.	/5
Käytetty edistyksellisesti voimansiirtoa, kytkentöjä, liitoksia yms. (monimutkaisuudesta annetaan pisteitä, MIKÄLI siitä on etua robotin liikkeissä)	/2
Oppilaat ovat joutuneet miettimään robotin tasapainoon ja vakauteen liittyviä ongelmia ja osaavat selittää kuinka ne on ratkaistu (esim. kuinka jotkin osat saadaan pysymään paikallaan, kuinka robotti pysyy kasassa jos se kaatuu, voiko robotti kaatua?)	/2
Oman työskentelyn ja alkuperäisyyden osoittaminen (esim. työskentelypäiväkirja, valokuvia, videoita työskentelyn eri vaiheista, kokeiltujen ja hylättyjen ratkaisujen esitleminen)	/3

YHTEENSÄ /12

Ohjelmointi ja työskentely	Pisteet
Oppilaat ovat tehneet ohjelmat itse, osaavat selittää ja ymmärtävät tekemänsä ohjelman täysin (esim. mitä tämä ohjelman osa käskää robotin tehdä? Jos ohjelmassa muutetaan tätä kohtaa, kuinka robotin toiminta muuttuu?)	/2
Ohjelmoinnin monimutkaisuus ja ratkaisujen omaperäisyys, ohjelmoinnin taso suhteessa oppilaan ikään ja kokemukseen (vain yksinkertaisia komentoja = 1; silmukat, ehtolauseet, omat aliohjelmat = 2)	/5
Ohjelman ja musiikin/tarinan välillä on yhteys ja oppilaat osaavat selittää yhteyden (kuinka robotti liikkuu musiikin tahdissa (tanssi)/ kuinka ohjelmointi ja tarina liittyvät toisiinsa (teatteri)? robotin liikkeet ohjelmoitu vain heikosti musiikin/tarinan mukaan = 1, robotti liikkeet ohjelmoitu synkronoidusti musiikin/tarinan mukaan = 2)	/2
Joukkueessa jokainen on osallistunut työskentelyyn ja oppilaat osaavat selittää kuinka ovat työskennelleet joukkueena (esim. Kuinka tehtävät on jaettu? Kuinka päätökset on tehty? Kuinka suunnittelu on tehty?)	/1

YHTEENSÄ /10

Sensoreiden ja tekniikan käyttö	Pisteet
Roboteissa on käytetty sensoreita ja oppilaat osaavat selittää niiden toiminnan ohjelmassa (mitä sensoreita käytetään ja mihin tarkoituksiin? Esim. ohjelman eri osien käynnistäminen, esiintymisalueella pysyminen, robottien välinen kommunikointi sensoreilla, törmäysten välttäminen)	/3

YHTEENSÄ /3

Esittelypiste	Pisteet
Esittelypisteen yleisilme.	/2
Oppilaiden esiintyminen pisteellä. Robottien, ohjelmien ja somisteiden esittely.	/3

YHTEENSÄ /5

KAIKKI YHTEENSÄ /30

ARVIOINTILOMAKE Tanssiesitys/Teatteriesitys

Kokonaisuus:Taiteellinen suunnittelu, rekvisiitta ja osallistuminen	Pisteet
Robottien taiteellinen sommittelu (<i>Käsintehdyille enemmän pisteitä kuin valmiille</i>)	/3
Tehosteet robotissa (valot, liikkuvat osat, äänitehosteet) (+1 kustakin. Liikkuvat tehosteet enemmän pisteitä kuin paikallaan olevat, käsintehdyt enemmän kuin valmiina ostetut)	/3
Rekvisiitta (<i>lavasteet, ihmisten asusteet, useita robotteja: materiaalien, värien yms. monipuolinen käyttö kokonaisuuteen sopien</i>)(+1 kustakin)	/3
Ihmisten osallistuminen (<i>Täydentävätkö/häiritsevätkö ihmiset robotin/robottien esitystä, muodostuuko vuorovaikutuksesta kokonaisuus, osallistuvatko ihmiset aktiivisesti ja eläytyen?</i>)	/3
YHTEENSÄ	/12
Robotin/robottien koreografia ja esiintymisalueen käyttö	Pisteet
Tanssi: Robotit liikkuvat musiikin rytmissä / Teatteri: Robotit esittävät tarinan (<i>liikkeet satunnaisia = 0; sopivat jonkin verran musiikkiin/tarinaa = 1-2; sopivat täysin musiikkiin/tarinaa = 3</i>)	/3
Vaikeita liikkeitä/liikesarjoja,oppilaat ottivat riskejä (<i>toistuvia perusliikkeitä = 0; alueen rajan lähellä liikkuminen, vaikeat liikkeet, usean robotin liikkeen koordinointi, musiikin osan mukaan vaihtelevat liikkeet jne. kukin +1</i>)	/3
Esiintymisalueen omaperäinen ja kiinnostava käyttö (<i>yhdessä paikassa pysyminen = 0; alueella liikkuminen tai alueen täyttäminen rekvisiitalla= 1-2; alueen omaperäinen käyttö robottien liikkeillä = 3</i>)	/3
YHTEENSÄ	/9
Robotin/robottien sensorit ja teknologia	Pisteet
Robotit pysyivät esiintymisalueella (<i>ei alueelta poistumisia = 3; kukin poistuminen -1</i>)	/3
Sensorit toimivat kuten selitetty haastattelussa (<i>toisten robottien/lavasteiden havaitseminen etäisyysensoreilla, reitin/rajan seuraaminen valosensoreilla, tarkat käännökset kompassisensorilla, robottien välinen kommunikointi jne.</i>)	/2
YHTEENSÄ	/5
Robotin/robottien viihdyttävyyden ja sujuvuuden:	Pisteet
Oli vaihteleva, kiinnostava, sisälsi omaperäisiä ja/tai epätavallisia liikkeitä (<i>toistuvat liikkeet = 1, mielenkiintoiset, viihdyttävät, vaihtelevat liikkeet kukin +1, kuitenkin max. 4 pistettä</i>)	/4
Liikkeet olivat hallittuja ja sulavia (<i>esim. onko liike töksähtelevä vai sulava</i>)	/3
Robottien ulkoasu ja esitys kiinnostava, mielenkiintoinen, luova ja miellyttävä (<i>luotu yleisteema ja ilmapiiri oli jännittävä, viihdyttävä, humoristinen, kiehtova. Kuinka paljon robottien yleisilme ja rekvisiitta täydensivät koko esityksen teemaa ja esitystä</i>)	/3
YHTEENSÄ	/10
Luotettavuus	Pisteet
Robotit, 'puvut', koristeet toimivat vakaasti ja pysyivät ehjinä koko esityksen ajan	/2
Valmistelut ja esitys pysyi annetuissa aikarajoissa (uudelleen aloitukset mukana) (<i>-1 piste jokaiselta 10 sekunnilta, jonka 10 min. kokonaisaika ylittyy tai 1 min. esitysaika alittuu tai 2 min. esitysaika ylittyy. Pysäytä esitys, jos pisteet ovat 0</i>)	/2
Esitys esitettiin ilman uudelleen aloituksia (pois lukien järjestäjistä johtuvat uudelleen aloitukset) (<i>1 uudelleen aloitus -1 piste; 2 uudelleen aloitusta -2 pistettä. 1 minuutin jälkeen ei enää uudelleen aloituksia</i>)	/2
Ihmiset eivät puuttuneet robottien toimintaan esityksen aikana (<i>-1 piste kustakin kosketuksesta - ellei kosketuksesta ole sovittu etukäteen tuomarien kanssa</i>)	/3
YHTEENSÄ	/9
Harkinnanvaraiset pisteet	Pisteet
Tuomarin harkinnalla luovuudesta, viihdyttävyydestä, innovatiivisuudesta ja/tai esityksestä suhteessa oppilaiden ikään	/5
YHTEENSÄ	/5
KAIKKI YHTEENSÄ	/50