Recapitulatif TP de Synthèse 2022
Département Génie electrique : Polytech Clermont
S. Lengagne, J. Laffont

Ce document synthétise les différentes règles ainsi que la procédure d'évaluation du TP de synthèse.

1) Evaluation :
La note de TP de synthèse prendra en compte :
- les performances finales (lors de la compétition)
- le poster au format A3 (format portrait)
- la présentation orale
- la vidéo finale (moins de 5 minutes)
- la qualité et les méthodes de travail
Il sera possible de différencier les notes à l'intérieur d'un groupe.
En cas de problème lors du retour de matériel, la note sera de 0/20.

2) Planning :
Lors de la dernière journée de synthèse prévue le lundi 20 juin, nous prévoyons le planning suivant :
- 8h à 10h : qualifications : chaque groupe fera un test chronométré sans opposant.
-10h à 12h : chaque groupe présentera ces travaux oralement (avec support), il y aura 5 minutes de présentation et 5 minutes d'échanges avec le jury.
- 14h00 début de la compétition.
- fin de journée : debrief

Pour le matin, l'ordre de passage sera d'abord le groupe1A, 1B, 1C, 2A, …

3) procédure de la compétition.
Pour chaque rencontre opposant deux équipes, nous appliquerons le protocole suivant.
- le côté sera affecté par les enseignants,
- chaque équipe place son robot, à partir de là on essaiera de limiter les bruits forts,
- les enseignants définissent la position de la boite et la placent (en longueur, au milieu de la piste entre 0,5 et 10m),
- les enseignants lancent le départ par un clap (frappement dans les mains), un membre du groupe est autorisé à répéter le clap au dessus du véhicule.
- l'arrivée sera actée quand le robot aura atteint sa zone de retour et sera arrêté (zone de 50 cm par rapport au mur).

4) liste des pénalités :en plus du temps effectif de la course, il y aura des pénalités. Certaines pénalités seront définies lors des qualifications.

- comportement non atteint : 1000s
- pas d'isolation galvanique : 100s
- pas de carte perso : 100s
- système non autonome (présence de fil) : 10s
- système non autonome (fil tenu par humain) : 20s
- gène du robot concurrent : défaite
- sortie (au moins une roue) de sa moitié de couloir à l'aller : 10s
- sortie (au moins une roue) de sa moitié de couloir au retour : 10s
- démarrage manuel (sans clap) : 20s
- pas de versionning : 60s
- mauvais versionning : 10s
- pas d'affichage (textuel) : 20s