

世界教育机器人大赛(WER)
工程创新赛
场地任务赛-计分表(2016 赛季)

编号	小学组 <input type="checkbox"/> 初中组 <input type="checkbox"/> 高中组 <input type="checkbox"/>
----	--

队名/机构名

能量球	30*___(1-2)	球的垂直投影接触一层基地
古老的板车	30 <input type="checkbox"/>	谷物接触仓库（仓库底板和护栏都属于仓库），谷物的任意部位不接触场地，但是谷物部分垂直投影接触场地
	50 <input type="checkbox"/>	谷物接触仓库，且谷物的所有垂直投影完全落在仓库内（仓库底板的外轮廓以内都属于仓库）
剪刀	10*___(1-3)	彩瓶完全脱离模型上的磁铁
姜太公钓鱼	40 <input type="checkbox"/>	鱼的部分垂直投影落在框内（框边的外轮廓以内都属于框，固定鱼竿的底板不属于框），鱼的任意部位不接触场地
	60 <input type="checkbox"/>	鱼的所有垂直投影完全落在框内（框边的外轮廓以内都属于框，固定鱼竿的底板不属于框）
控制重量	30 <input type="checkbox"/>	指针指向中刻度
	60 <input type="checkbox"/>	指针指向左或者左中
平衡有效	20*___(1-2)	彩瓶完全脱离模型上的磁铁
磨石	10*___(1-4)	彩瓶完全脱离模型上的磁铁
开采矿石	50 <input type="checkbox"/>	矿石垂直投影接触一层基地
远而且准	40 <input type="checkbox"/>	橡胶圈在框内
	60 <input type="checkbox"/>	橡胶圈套住柱子（含橡胶圈挂在柱子顶端的情况）
迎门而上	30*___(1-2)	如果机器人将任一边门开得足够大，门会保持完全打开状态
齿轮传动	30 <input type="checkbox"/>	指针指向临界点或临界点与 30 之间
	40 <input type="checkbox"/>	指针指向 30 分刻度或 30 与 40 之间
	50 <input type="checkbox"/>	指针指向 40 分刻度或 40 与 50 之间
省力的撬棒	30 <input type="checkbox"/>	板被撬落完全脱离墙面（不含底板）
翻越雪山	40 <input type="checkbox"/>	四个车轮同时接触坑底面
初露锋芒	50 <input type="checkbox"/>	从模型正面看去箭头明显露出
撬动地球	50 <input type="checkbox"/>	杠杆的地球一端底部与支架分离
夺宝游戏	10*___(1-9)	机器人将彩瓶（不区分颜色）收集到一层基地内
	20*___(1-9)	机器人将彩瓶（不区分颜色）收集到二层基地内
	30*___(1-9)	机器人将彩瓶（不区分颜色）收集到桶内
附加任务	_____	详见赛场公告

基地外接触机器人以“正”笔画表示		减 20 分/次	机器人回基地重新出发
完成任务所用时间（含附加任务）		单轮成绩	
裁判员签字	参赛队代表签字		