

Groupe	Matricule	Tâche 1 / 10	Tâche 2 / 10	Tâche 3 / 10	Soumission	Total / 30
1	13 056 051	9.0	10.0	7.5		26.5
	13 046 651					
	13 053 955					
2	14 089 265	10.0	10.0	2.0		22.0
	14 040 673					
	14 060 829					
3	12 075 675	10.0	10.0	10.0		30.0
	14 058 958					
	14 042 001					
4	14 048 719	8.0	7.0	7.5		22.5
5	13 106 284	10.0	10.0	10.0		30.0
	15 030 592					
Moyenne		9.4	9.4	7.4		26.2
Écart-type		0.9	1.3	3.3		3.9

Tâche 1 : Les grippers n'ont pas de marqueurs interactifs car EndEffectors mal définis (-1)
Tâche 3 : planification sur le right_arm uniquement (-1), pas de groupe base défini (-1) et EndEffectors définis sur le mauvais link (-0,5)

Tâche 3 : Qualité du chemin médiocre (-3), package manquant de la soumission (-5)

Tâche 1 : Groupe whole_body et base manquant (-2)

Tâche 2 : Mauvaise qualité de trajectoire (-3)

Tâche 3 : Planification uniquement sur right_arm (-1), choix de l'obstacle (-1), EndEffectors définis sur le mauvais link (-0,5)