

Protokoll

2. Sitzung vom 10.03.2010: PPS – Lego Mindstroms

1. Personelles

1.1. Sitzungsleiter

Christoph Gebauer

1.2. Anwesenheit / Abwesenheit

Anwesend	Abwesend
Gemba Yegor	Engler Andonis
Britt Matthias	...
Capone Andrea	...
Drzajic Dalibor	...
Egli Andreas	...
Elger Florian	...
Banfi Fabio	...
Gebauer Christoph	...

2. Besprechungen

2.1. Vorstellung der ersten Aufgabe

Bemerkungen: Achtung auf die Sensoren. Um die Sensoren zu gebrauchen, sollte man auch auf die Umgebung achten und sie in allen Überlegungen zum Roboter mit einbeziehen.

2.2. Präsentation der Projektideen

2.2.1. Projektabstimmungsresultat

Projektname	Anzahl Stimmen
3D – Scanner	1
Schryyb – Roboter	6
Labyrinth – Solver	1
Lego Bank Safe	1
Offroader	2
Rennen	5
Robotic – Arm	1
Koch – Roboter	1

2.2.2. (provisorische) Gruppeneinteilung

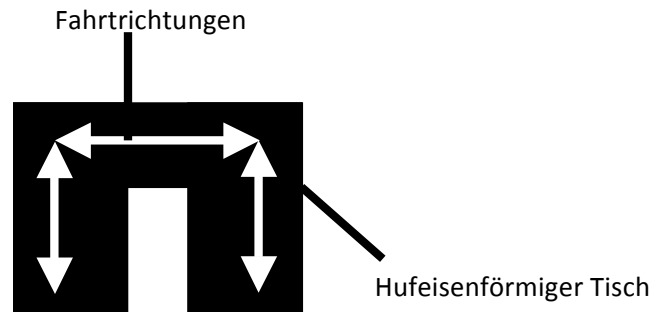
Schryyb – Roboter	Rennen
Gemba Yegor	Egli Andreas
Britt Matthias	Elger Florian
Banfi Fabio	Drzajic Dalibor
Gebauer Christoph	Capone Andrea

3. Aufgaben

3.1. Zweiter Roboter (zweier Teams)

Der Roboter muss:

Ein hufeisenförmiger Durchgang hin und zurück absolvieren können, ohne fremde Einwirkungen



3.2. 15 min. Präsentation zu „Schryyb – Roboter“ und „Rennen“

Die Präsentation muss beinhalten:

- 3.2.1. 1 – 2 min.: Was wollen wir den Zuschauern zeigen?
- 3.2.2. 1 – 2 min.: Besteht die Möglichkeit das Projekt mit Lego zu bauen, was für Bausteine sind nötig, etc.?
- 3.2.3. 1 – 2 min.: Wie wollen wir das Projekt realisieren, Gruppenunterteilung, Arbeitsschritte, etc.?

3.3. Homepage

- 3.3.1. Verantwortlicher: Capone Andrea
- 3.3.2. Sie muss beinhalten: - Die Fotos der einzelnen Teilnehmern mit ihren Namen

4. Vorschau

4.1. Nächste Sitzung

Mittwoch, 17.03.2010 14:15 Uhr ETZ 78.1

Protokollschreiber:
Matthias Britt