

Protokoll, PPS Lego Mindstorms, 11.05.2011, Sitzung 10

Sitzungsleiter

Andrzej Liebert

Protokollführer

Demian Jäger

Anwesend waren

Lars Schor

Demian Jäger
Andrzej Liebert
Vincenz Rolli
Fabienne Rössler
Rico Scheller
Yllnorë Shehi
Lukas Sigrüst

Präsentation

Der Theorie-Teil der Präsentation wurde von Fabienne, Rico und Yllnorë vorgetragen. Allgemein waren die Vorträge sehr gut, kleinere Verbesserungsvorschläge wurden trotzdem vorgeschlagen:
Fabienne: etwas ruhiger vortragen; neues/neustes Modell; 4 Sensoreneingänge, 3 Motorenausgänge nicht umgekehrt (Folie)
Rico: evtl. etwas langsamer sprechen; erwähnen ob Fotografie von Seite, unten oder oben, etc
Yllnorë: Folien haben noch gefehlt; evtl. dort schematisch Aufstellung zeigen.

Die Vorführung des Bowlings klappte weniger gut. Die Probleme sind im letzten Abschnitt (Bugs) zu finden. Das Moderieren von Andrzej klappte, soweit ohne funktionierende Roboter möglich, sehr gut.

Administratives / Allgemeines

- Fabienne organisiert Batterien
- an der Präsentation werden in alle NXTs neue Batterien eingesetzt
- Homepage: Zeit und Flyer aktualisieren (bereits erledigt)
- Quittungen bitte Lars geben
- ob es eine Aufnahme der Präsentation geben wird, wird am Montag mit Ueli Wenk besprochen
- Die Bahn wird nicht schräg gebaut. Allfällige Bälle, die liegen bleiben, werden von Hand entfernt
- Das Info-Mail wurde so geschrieben, dass es nur an die Studenten versendet wird.
- Fabienne und Yllnorë sollen Lars über die Anzahl zu druckender Plakate informieren.
- Ricos Laptop sollte an der Präsentation bereit sein um bei einem Ausfall von Lars' oder Lukas' Laptop, diesen (den Laptop, nicht Lukas) zu ersetzen

Bugs / fehlende Teile

Allgemein

- Befehle sollten auch manuell gesendet werden können; (unverständliches Code-Wort für Lukas: „einzelner Block (1 aktivieren)“)
- Tower fährt nach Schiessen nicht weg
- WurfBot fährt bereits nach dem 1. Schuss auf den Platz
- Strike-Handling
- Ausrichtungsfunktion funktioniert noch nicht

TurmBot

- zu Beginn muss der Lift in der oberen Position sein
- nachdem der Ball ausgegeben wird, wird der Lift sofort angehoben → Delay nötig, bis Ball am vorderen Ende der Ballausgabe ist
- Ausrichtung funktioniert nicht bzw. falsch
- alle Kabel anschreiben, wo sie in welchen NXT / Motor eingesteckt werden

WurfBot

- Arm wird nicht hochgezogen
- alle Kabel anschreiben, wo sie in welchen NXT / Motor eingesteckt werden

Pins

- schwarze Fläche unterhalb der Pins
- geben Bahn nicht frei
- Kabel müssen befestigt werden (Zahnräder können sich darin verfangen)
- Fadenlänge stimmt nicht
- Speed der Motoren soll erhöht werden
- Pins fliegen nicht ganz um
- Rollen sind nicht zuverlässig (mit Gewicht anpassen (oberhalb Flasche), zusätzliche „Rolle“ (siehe Tower-Lift))
- Schnüre sind nicht gut befestigt, sie lösen sich
- alle Kabel anschreiben, wo sie in welchen NXT / Motor eingesteckt werden