

Protokoll, PPS Lego Mindstorms, 09.03.2011, Sitzung 2

Sitzungsleiter

Demian Jäger

Protokollführer

Als Protokollführer hat sich Andrzej Liebert gemeldet.

Anwesend waren

Bernhard Buchli

Lars Schor

Demian Jäger

Andrzej Liebert

Vincenz Rolli

Fabienne Rössler

Rico Scheller

Yllnorë Shehi

Lukas Sigrist

1. Presentation der Gruppenarbeit

Die Gruppenarbeit wurde von jeder Gruppe präsentiert. Es wurden 3 verschiedene Roboter gezeigt die Verschieden auf Klatschen reagierten und auch mit verschiedenen Methoden programmiert wurden.

2. Die Projektidee Presentationen

Es wurden insgesmat 8 Projekideen vorgestellt die Projekte wurden auch gleich danach besprochen

1. Demian Jäger hat ein Labyrinth Projekt vorgestellt
2. Lukas Sigrist hat den Basball-Ping Pong Projekt präsentiert
3. Fabienne Rössler hat ein Bowling Projekt vorgestellt
4. Vincenz Rolli hat eine Taxißroboter Idee präsentiert
5. Rico Scheller hat den Picasso 2.0 Projekt vorgestellt
6. Yllnorë Shehi hat eine Autorennenidee präsentiert
7. Andrzej Liebert hat John and Jane und Transformers Projekte vorgestellt

3. Auswahl von weiterentwickelten Projekten und Gruppeneinteilung

Nach der Presentation und Besprechung von allen Projekten wurden öffentlich abgestimmt welche Projekte die Interessantesten sind und welche sollten, in der kommenden Woche weiterentwickelt sein. Jeder Teilnehmer/in hat 2 Stimmen bekommen die er/sie für zwei verschiedene Projekte abgeben durfte. Die Abstimmung hat der Bowling Projekt mit 5 stimmen gewonnen, als zweites Projekt wurde Picasso 2.0 mit 4 Stimmen ausgewählt. Die restlichen Projekte haben entweder 0 oder 1 Stimme bekommen. Nachdem Abstimmen wurden 2 Gruppen organisiert die diese Projektideen weiterentwickeln sollen

Bowling	Picasso 2.0
Fabienne Rössler	Rico Scheller
Yllnorë Shehi	Lukas Sigrist

Demian Jäger	Andrzej Liebert
Vincenz Rolli	

Die weiterentwickelten Projekte sollen in der nächsten Woche präsentiert werden in einer längeren Form, also 5-10 Slides und ca. 5 min dauer. In dieser Presentation soll vorgezeigt werden wie ist die Realisierung dieser Projekte möglich.

4. Aufgabe

Für die nächste Woche zusätzlich zu den Presentationen sollte noch eine praktische Aufgabe realisiert werden. Die Aufgabe ist ein roboter zu bauen der in der Lage ist eine ganze Runde auf einem hufeisenförmigen Tisch, ohne runterzufallen, zu machen.

Gruppeneinteilung für diese Aufgabe:

Gruppe 1	Gruppe 2	Gruppe 3
Fabienne Rössler	Andrzej Liebert	Demian Jäger
Yllnorë Shehi	Vincenz Rolli	Rico Scheller
		Lukas Sigrist

5. Photo!!

Nachdem vergeben von der letzten Aufgabe haben wir uns ein gemeinsames Photo gemacht!

Protokollführer: Andrzej Liebert