

Protokoll, PPS Lego Mindstorms, 20.04.2011, Sitzung 8

Sitzungsleiterin

Yllnorë Shehi

Protokollführer

Als Protokollführer wurde Demian Jäger bestimmt.

Anwesend waren

Lars Schor

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

Präsentation der Pinvorrichtung

Aufgrund von Kommunikationsschwierigkeiten zwischen den NXTs und dem Computer wurde die Präsentation abgebrochen.

Präsentation des Roboters mit Arm

Der Roboter kann den Ball abholen und werfen – bei der Ausrichtung nach der Linie erschienen aber noch Probleme. Die Pins wurden vom Roboter getroffen.

Die Kommunikation zum PC, die Ausrichtung und die Genauigkeit müssen noch implementiert bzw. verbessert werden.

Präsentation des Roboters mit Rampe

Die Kommunikation zwischen dem PC und dem Roboter funktionieren noch nicht korrekt. Auch fehlt noch die Implementierung einer Anpassung der Schussrichtung an die Anzahl noch stehender Pins. Die Pins wurden vom Roboter getroffen.

Die Kommunikation zum PC und die Ausrichtung der Wurfrichtung müssen implementiert werden.

Zeitplan

Lars weist darauf hin, dass nur noch sehr wenig Zeit bis zur (Probe-)Präsentation übrig bleibt.

Insbesondere deshalb, weil die letzte Woche (09.05 – 15.05.2011) vor der Probe-Präsentation (16.05.2011) für das Beheben von Bugs reserviert werden soll.

Pendenzenliste

von Demian wird eine Pendenzenliste erstellt (welche von allen ergänzt werden soll); sie wird auf dem **svn** deponiert

Die Pendenzenliste zeigt nur an, wer für das Erfüllen des Auftrages verantwortlich ist, es liegt an dieser Person Teilaufträge zu verteilen.

TODO 1: Bahn (Andrzej und Vincenz)

Brett für Bahn organisieren und Steigung hineinbringen. (evtl. Seitenbegrenzung)
Roboter-Ausrichtungs-**Fläche**, Material vorhanden, muss aber neu **bemalt** werden.

TODO 2: Pins (Fabienne und Vincenz)

restliche **Motoren** und **Sensoren** (sobald vorhanden (siehe Pendenzenliste)) einbauen.
Kalibrierung der Sensoren; evtl. Abdeckung der Pin-Halterung

TODO 3: Kommunikation (alle)

beide Roboter können (alleine) mit dem PC **kommunizieren**
Bug bei Pin-Kommunikation **beheben**

TODO 4: Roboter

Fehler beheben (siehe Präsentation)

TODO 5: Ballrückgabe

Hardware: Demian

Software: Funktion Demian; in Kommunikationssystem einbinden von Pin-Gruppe

TODO 6: Marketing

Plakat wird wie besprochen (mit Lego-Logo) publiziert.

Blitz (Fabienne, Yllnorë)

Email, ISG kontaktieren, 19.05.2011 absenden; bis 11.5. Text der Gruppe vorlegen (Fabienne, Yllnorë)

Vorstellung in **Vorlesung**: 16.5.2011 erste Vorstellung, am 23.5. soll eine Erinnerung erfolgen. (Rico)

Plakate verteilen, wie viele?? (Fabienne, Yllnorë)

TODO 7: Homepage (Lukas)

bis am 4.5. Fotos hochladen und Flyer auf Startseite platzieren

Präsentation

Es wurde folgender Ablauf beschlossen:

- Vorstellung des Teams und von Lego Mindstorms (Fabienne)
- Resultat (Yllnorë)
- Hardware / Software (Rico)
- Robotervorführung

Fabienne, Rico und Yllnorë erstellen ihre Folien bis zum 02.05.2011

Bei der Vorführung des Roboters gilt folgende Aufteilung:

Andrzej: moderiert die Vorführung

Demian, Vincenz: steuern die Kamera (wechseln zwischen den Bildern): Leinwand 1

Lukas: kümmert sich um Ausgabe und Steuerung des Computers: Leinwand 2

Fabienne, Rico, Yllnorë: helfen den Robotern falls sie sich verfangen, Bälle auflesen, etc.