

Protokoll der Sitzung vom 17.10.07

Nachbesprechung Pendelaufgabe

Jede Gruppe fasste kurz zusammen ob die Aufgabe gelöst wurde und welchen Problemen sie dabei begegnet sind. Häufig genannt wurden Probleme mit den ungenauen Sensoren für die Feststellung ob ein Überschlag erfolgt. Mit fix einprogrammierten Zeiten gelang jedoch bis auf einige wenige Ausnahmen der Überschlag. Ebenfalls erwähnt wurde ein Problem mit der C++ Library.

Präsentation der Ideen

Kugelbahn:

- siehe Präsentationslides
- Interaktion mehrerer NXTs

Gesellschaftsspiele:

- in Folge der aktuellen Pokerwelle wurde ein Pokerroboter vorgeschlagen
- Anspruchsvolle Wahrscheinlichkeitsrechnung und extrem schwierige Erkennung der Karten
- Präsentationshighlight wäre ein kurzes Match mit einem Teammitglied und jemanden aus dem Publikum gegen den Roboter

Autonome Roboter:

- konkretes Beispiel von Feuererkennungsroboter im Denkmal geschützten Bundeshaus
- auf einem Raster dynamisch Gebäudestruktur durch Trennwände
- Aufgabe 1: Orientierung -> Kartographie
- Aufgabe 2: Kerzen ausfindig machen
- extrem ausbaufähiges Projekt

Mannschaftsspiele:

- Da Fussball zu viele Variablen hat, wurde "Volleyball" präsentiert. Ziel ist es Bälle im eigenen Spielfeld aufzusammeln und ins gegnerische Spielfeld zu schleudern. Dafür würde unsere Gruppe in zwei Teams eingeteilt, die je einen Roboter entwickeln. Um effizienter arbeiten zu können wäre ein Austausch beider Mannschaften wünschenswert.

Abstimmung

Als Abstimmungsverfahren wurde das Ausschlussverfahren gewählt, in drei Wahlgängen mit je einer Stimme pro Person wird eine Idee eliminiert.

Idee	Wahlgang 1	Wahlgang 2	Wahlgang 3
Kugelbahn	4	4	4
Gesellschaftsspiele	2	-	-
Mannschaftsspiele	3	5	8
Autonomer Roboter	3	3	-

Vorbesprechung

Es wurde vorgeschlagen sich in etwa an die offiziellen Regeln zu halten. Dazu wird Martin die wichtigsten Regeln zusammenfassen.

Erste Regeln sind zum Beispiel maximal 5 Bälle in den Roboter aufzunehmen und das 3-5 minütige Spiel vorzeitig abzubrechen, sollten sich alle Bälle in einem Spielfeld befinden.

Als Aufgabe für diese Woche wurden 2er Teams gebildet, die sich erste Gedanken über je einen Teilbereich der Roboterentwicklung machen.

Ball aufnehmen: Daniel, Michael

Ball erkennen: Lisa, Christian

Nach oben befördern: Alex, Curdin

Abschussystem: Benji, Silvio

Orientierung: Martin, Damiano

Speicherung der Bälle: Leandra, Ben

Nächste Sitzung:

Datum: Mittwoch 24. Oktober 07, 13:00

Ort: ETL E12

Sitzungsleiter: Benji Oser

Protokollführer: Silvio