

Protokoll der Sitzung vom 24.10.2007

Präsentation der Realisierungsideen

Bälle nach oben befördern:

- Aufzug
- Raupen
- Schaufelrad

Abschusssystem:

- Airsoftgunsystem (mit Feder)
- Kippen
- Gegenvorschlag: Tennisballmaschiene

Orientierung:

- Lichtsensor und Greifer (Lichtsensoren auf allen Seiten)
- Drehen um Bälle zu orten

Ballspeicherung:

- Röhre mit Platz für fünf Bälle und mit 5 Lichtsensoren

Bälle erkennen:

- Förderband mit Touchsensor

Aufheben der Bälle

- Greifarm mit Touchsensor
- Gegenvorschlag: Walze

Gruppen

Einteilung erfolgt in eine Gruppe mit einem grossen Roboter und eine Gruppe mit drei kleinen Robotern.

1 Roboter

- Christian
- Alex
- Lisa
- Michael
- Benji
- Silvio

3 Roboter

- Damiano
- Ben
- Martin
- Leandra
- Daniel
- Curdin

Administratives

- Spielfeld (vielleicht von Martin)
- Schlusspräsentation am Mi. 12.12.2007 im Scherrer-Hörsaal (ETA F5)

Nächste Sitzung

Datum: Mittwoch 17. Oktober 07, 13:15
Ort:E ETL E12
Sitzungsleiter: Silvio
Protokollführer: Michael