

Protokoll der Sitzung vom 31.10.2007

Traktandenliste:

- * Vorstellung der beiden Konzepte
- * Organisation des Materials (Spielfeld, Bälle)
- * Plakat für die Tür
- * Ausarbeiten eines Konzeptes für das Programm (in Gruppen?)

Anwesend:

- * Alle ausser Mathias.

Vorstellung der beiden Konzepte

Monobot

Konzept:

- * Verzicht auf Ortung der Bälle.
- * Verzichtung auf ein Lager.
- * Abschuss per Softgun.
- * Einzelansteuerung aller Räder.

Koordination:

- * Orientierung anhand der Wände.

3 Roboter

Konzept:

- * Zwei Räder mit je einem Motor.
- * Zwei weitere Motoren für den Abschussmechanismus.
- * Je ein Ausgang pro Motor.
- * Eventuelle Kommunikation zwischen den Robotern.

Ballaufnahme:

- * Der Ball wird mit einem grossen Rad eingeklemmt und nach oben befördert.
- * Zwei Walzen klemmen den Ball zu oberst ein und beschleunigen ihn Richtung gegnerischem Feld.

Materialbeschaffung

Bälle:

- * Ein Testexemplar ist nun angekommen.
- * Wir entscheiden uns Bälle mit einem Durchmesser von 40mm zu verwenden.
- * Wir werden heute etwa 9 weitere Bälle kaufen.
- * Der Rest muss noch beschaffen werden.

Spielfeld:

- * Spielfeldbeschaffung pendent.
- * Sollte das Spielfeld bis nächste Woche nicht eintreffen, werden wir uns aus dem Vorhandenen Holz ein eigenes Spielfeld bauen.
- * Als erstes würden wir uns mit einem Spielfeld ohne Boden begnügen.
- * Bis zur Präsentation im Schärler-Hörsaal sollte ein Boden für das Spielfeld vorhanden sein.

Plakat für die Türe

- * Bis nächste Woche wird ein Plakat erstellt und gedruckt.

Webseite

- * Von jedem Teilnehmer wurde ein Foto gemacht.

Programmierung

- * Zur Programmierung werden wir BricxCC verwenden.
- * Jede Gruppe wird die Software für sich selbst erstellen.
- * 2 bis 3 Personen pro Gruppe sollen sich mit der Programmierung auseinandersetzen.

Endpräsentation

- * Fixiert am 12.12.2007 12:30.

Nächste Sitzung

Mittwoch, 7.11.2007 13:00 im ETL E12

Sitzungsleitung: Michael

Protokollführer: Curdin

Aufgaben bis dann:

- * Bau einzelner Teile der Roboter.
 - * zB. Fahrgestelle.
 - * Erkennung einer Wand.