

## Lego Mindstorms Protokoll vom 21.11.07

### **Anwesenheit**

alle

### **Gruppe mit einem Roboter**

#### Fortschritte:

- Variables Rad schlägt bei Drehung falschen Winkel ein => Kein Geradeausfahren nach Wenden möglich
- Querstreben wurden verstärkt, kein Rad mehr nötig; mögliches Kugellager als Ersatz, falls Belastung zu gross
- Probleme bei Reihenkorrektur
- Abschusssystem: Bälle über das Netz kippen statt schiessen
- Motorsteuerung und Ballzähler fertig programmiert, Test steht noch aus

#### Ziele:

- Abschusssystem fertig implementieren und programmieren
- Alle Teilsysteme des Roboters eingebaut

### **Gruppe mit zwei Robotern**

#### Fortschritte:

- Fahrgestell ohne Programmierung fertig
- Demonstration des Abschusssystems erfolgreich

#### Ziele:

- Radkasten und Trichter, damit Bälle nicht überfahren und Bälle in Aufnahmemechanismus geleitet werden
- Programmierung der Navigation, Ballsuche

### **Material**

- Wir müssen Bälle selbst kaufen, da ASVZ uns keine überlassen kann
- 20 - 30 Bälle werden gebraucht, Leandra wird die Bälle kaufen

### **Blitz**

- Inserat in DIN A5 Grösse ist gratis
- Ben wird Entwurf zwecks Kritik an Mailing-Liste schicken

### **Präsentation**

Festlegung des Termins auf 12.12.2007 um 12:30 Uhr im Scherrer Hörsaal ETA F5

## **Bluetooth**

- Kommunikation zwischen PC und NXT funktioniert
- Java library mit Befehlen z.B. zur Steuerung der Motoren
- Demonstration von ferngesteuertem Roboter
- Wolfgang wird sein Beispielprogramm an die Mailingliste schicken

## **Vorbesprechung**

- letztes Treffen und Vorbereitung vor Generalprobe, also Check:
- Was fehlt noch?
- Was läuft?
- Was ist da?
- Status der Präsentation
  - Plot
  - Ablauf
  - Wer führt durch Präsentation
- Generalprobe am 05.12.07 im Hörsaal
  - Präsentation muss fertig sein
  - Silvio kümmert sich um Kameraequipment

## **nächste Sitzung**

Datum: Mittwoch, 28.11.07, 13:00 Uhr  
Ort: ETZ C96  
Sitzungsleiter: Alex Heller  
Protokollführer: Daniel