

Protokoll – Mindstorms PPS – Treffen vom 14.10.2008

Sitzung eröffnet 14.10.2008 14:15 Uhr, alle anwesend.

Präsentation von SuperMario: 8. – 12.12.2008
Probe des Aufbaus: 1. – 5.12.2008 (2h)

Vorführung der bisherigen Ergebnisse:

Mario:

Grundidee steht.

Aufgetretene Fragen:

- Wie lang kann die Zahnradstange sein?
- Wieviel Gewicht hält sie?
- Wie werden die Sensoren angebracht?
- Zusammenspiel der Sensoren von Mario und den Gegnern?

Umgebung:

Grundidee steht, allerdings zu hoher Materialaufwand, daher keine Tische und keine Rückwand.

Levelmässige Gestaltung, pro Tisch ein Level.

Aufgetretene Fragen:

- Wie werden Röhren und Klötze realisiert?
- Kann Mario auf die Klötze?
- Kommt etwas aus den Klötzen?
- Screenshots von Mario Levels?

Gegner:

Nur 2 Gegnertypen vorerst, Pilz und Blume.

Aufbau der Gegner	Variante 1:	Variante 2:
Pilz:	2 Sensoren & 1 Motor	1 Sensor & 1 Motor (Druckdauer)
Blume:	1 Sensor & 1 Motor	1 Sensor & 1 Motor

Aufgetretene Fragen:

- Gegner aufkleben oder bauen?
- Wie gross sollen die Gegner sein?
- Zusammenspiel der Sensoren von Mario und den Gegnern?
- Welche Sensoren sind nötig?
- Bewegung auf Schienen oder schwarzem Strich?

Kommunikation:

Funktioniert grundlegend per NXT und Laptop.

Aufgetretene Fragen:

- Welche Software wird benutzt?
- Kann man mit einem Programm mehrere NXTs steuern?
- Verzögerung der Eingaben am Laptop?
- Können NXTs Daten senden?

Aufgaben:

1. **Raphael und Daniel**
Mit Kamera, Probeposter und 2 Tischen im ETA F5 Probevideo drehen.
2. **James und Bernhard**
Mehrere NXTs ansteuern (Stop- , Resetsignal)
Gleichzeitiges auslesen von Sensorwerten eines NXTs und steuern eines weiteren NXTs.
Code!
3. **Roland und Alexander**
Zahnradstange erweitern und mit Gewicht testen.
Prototyp mit Sensoren bauen.
Code!
Absprache zwischen Gruppe 3,4 und 5: Sensorbau? Wer braucht welche Sensoren?
4. **Nils und Christof**
Prototyp einer Blume bauen, mit selbstöffnendem Maul und auf-, abwärts Bewegung.
Welche Sensoren hat die Blume?
Code!
Absprache zwischen Gruppe 3,4 und 5: Sensorbau? Wer braucht welche Sensoren?
5. **Philip und Raoul**
Prototyp eines Pilzes bauen mit Sensorerkennung (links, rechts, oben), Antrieb und Wegfindung.
Code!
Absprache zwischen Gruppe 3,4 und 5: Sensorbau? Wer braucht welche Sensoren?
6. **Yves**
Roboter bauen der einem Strich nachfährt.
Code!

Stichtag: 02.12.2008