

Präsentationen von Teilaufgaben:

Yves:

Ein Licht-sensor Roboter der eine schwarze Strich als Leitlinie benutzen sollte.

Vorhandene Probleme:

- Problemen schwarz/weiss zu unterscheiden.
- Strich zu nah.

Fragen:

- Ist es eigentlich eine gute Lösung?
- Wird es auf dem Tag funktionieren?

Raoul und Phillip:

„Gegner“ der per richtungswechsel Touch-sensor die Richtung wechselt.

Vorhandene Probleme:

- Richtungswechsel Touch-sensor hat Kinderprobleme
 - Vermutlich durch vergrössern der Löchern verbessert?
- „Todessensor“ noch nicht eingebaut.

Nils und Christoph:

Mario-Pflanze mit Blüte.

Aufbau:

- Zahnräder
- Motor auf der Pflanze befestigt um auf/zu und hoch/runter Bewegungen

Probleme:

- Braucht viele Zahnräder und andere Stücke.
- Muss gleich weit hoch wie runter fahren (drei Lösungen):
 - Lichtsensor
 - Mechanisch
 - Drehzahl des Motors

Fragen:

- Zu kurz im Sichtbereich?

Bemerkung:

- Zwei Blüme pro NXT!

Raphael und Studi:

Scherrer Hörsaal Video-Probe

- Video angeschaut, alles ging gut.

James und Bernhard:

Bluetooth Kommunikation zwischen NXT's und Laptop

Ideen:

- Java oder C++ Implementationen möglich
 - C++ wäre einfacher zu implementieren.

Problemen:

- Kommunikation zu langsam

Vorschlag:

- COM Ports sollten wir gleichzeitig ansprechen können

Roli und Alex:

Mario

Aufbau:

- 4 Touch-Sensoren
 - Unten (Boden, Pilz Berührung)
 - Oben
 - Links/Rechts (Rohre Berührung)
 - Links/Rechts (Pilze Berührung)
- Springen geht per Rotationsanzahl

Fragen:

- Stabilität?
- Grössen Einstimmung?

Festlegung der Präsentationsterminen:

Probelauf: Freitag, 5-12-08 12:00 -> 14:00

Präsentation: Freitag, 12-12-08 11:00 -> 14:00

Aufgaben, Gruppeneinteilung:

Umgebung:

Raphael und Studi

- Alle Dimensionen aufschreiben, skalierte Karte zeichnen.
- Würfel, Röhre bauen, abklären wie Mario über ein Würfel „springt“
- Sensorenpositionen mit anderen Gruppen abklären

Bluetooth:

James, Bernhard und Raoul

- Drei NXT's. Zwei mit Touch-Sensoren, einem mit Motor in Kommunikation bringen dass die zwei dem anderen Steuern.
- GUI oder Tasteingabe versuchen

Pilze:

Phillip und Yves

- Hin und her fahren zwischen zwei wände
- Schwarzes Strich

Blume:

Christoph und Nils:

- Hohenweite per Umdrehzahl order Licht-Sensor regulieren
- Zwei Blumen bauen um die Anzahl benötigte Stücke zu bestimmen
- Touchsensor einbauen

Mario:

- Kleiner machen
- Sensoren zum funktionieren bringen
- Hin und her fahren ohne brechen
- Springen ohne brechen
- Sensoren mit „Team Pilz“ bestimmen
- Benötigte kabeln bestimmen, an Matthias per e-mail schicken

Protokoll für's nächste mal: **Bernhard**.

Präsentationen bis um 13 Uhr per e-mail schicken!