

Protokoll Sitzung Lego Mindstorms vom 09.11.2010

Die Fortschritte beider Gruppen werden vorgestellt.

Gruppe Katapult:

Bauliche Massnahmen:

- Turm aufgebaut und Auflager verstärkt
- Katapult verbessert
- Höhe des Roboters verringert

Programmierung:

- Fahren, Hindernisse erkennen, Distanz messen und schiessen

Vorführung des Schiessmechanismus funktioniert grundsätzlich, muss aber noch angepasst werden.

Gruppe Beschleunigungsmechanismus:

Bauliche Massnahmen:

- Neue Lenkung
- Nachlademechanismus, Magazin

Programmierung:

- Fahren, Hindernisse erkennen und ausweichen, schwarz Flächen erkennen, Distanz messen und schiessen

Vorführung des Schiessmechanismus funktioniert mehrheitlich, Nachlademechanismus muss verbessert werden.

Gruppe Kamera:

Kamera kann vorgegebene Farbe erkennen und verfolgen. Verliert sie die Farbe sucht und findet sie sie wieder. Sie gibt ein Signal wenn sie auf das Ziel ausgerichtet ist.

Gruppe Kamera wird aufgelöst und auf die Teams verteilt.

Spielfeld:

Boden:	weisses Papier	ca. 40.-
Wände:	weisse Holzfläche mit Holzstützen	ca. 150.-
Hindernisse:	weisse Kartonkisten mit Steinen drin	ca. 30.-
Gesamt Material:		ca. 220.-

Problem: eher langweiliges Spielfeld / Power-up's?

Nachgebildetes Grafikteam:

Aufgaben: Plakat gestalten
Filmkamera organisieren

To do bis Di. 16.11.2010:

Spielfeld fertig gebaut und eine 2x2m Testumgebung aufgebaut
Roboter können einer roten Fläche folgen und sie abschiessen