

Protokoll PPS Lego Mindstorms 26.10.2010

- ETZ F 78.1, alle anwesend, Sitzungsleiter: Jesko
- Präsentation der Schiesstechniken
- Ballistisches System
 - Katapult
 - trifft ca. 80% der Geschosse ins Ziel
 - (wegen fehlenden Gewicht nur 80%)
 - auch die Suchfunktion funktioniert gut
 - Sensoren werden ungenauer je weiter das Ziel weg ist
 - Schiesssystem mit Rädern zur Beschleunigung des Geschosses
 - Winkel kann eingestellt werden
 - Flugbahn noch nicht berechnet
- Laser
 - LED für Anzeige welcher Sensor getroffen worden ist
 - Schiessgeräusch
 - Schwierigkeit: Laserstrahl einstellen (Aspekt Streuung – Erkennung)
- Abstimmung Laser vs. Ballistisch
4:6 Ballistisch angenommen
- Kamera für Farberkennung
funktioniert nicht perfekt, doch ist machbar den Roboter zu finden
- Raumplanung
Grundkonzept mit Masstabgetreuem Plan
verschiedenes Zubehör möglich
- Aufträge für nächste Woche
2 verschiedene Roboter bauen die:
 - den Gegner finden
 - schießen
 - fahren
 - und Treffer vom Gegner erkennen

können

- 1. Gruppe: Katapult
Mitglieder: Maximilian, Christof, Maurice, Jesko, Cornelia
- 2. Gruppe: anderes Schiesssystem
Mitglieder: Thierry, Mike, Raffi, Simon, Marco
- zusätzlich: NXT Cam weiter prüfen