

Lego Mindstorms PPS 2006 Sitzungsprotokoll

28. Nov. 2006

1. Personen

Sitzungsleiter

Nordström Kristoffer

Protokollführer

Bleiker Tobias

Anwesend

Bleiker Tobias
Bruderer Markus
Brun Noé
Burri Michael
Grieder Reto
Manatschal Dumeni
Nordström Kristoffer
Wenger Tobias
Wyss Jonas

Abwesend

Meier, Andreas
Sager Daniel

Betreuer

Wolfgang Haid

2. Begrüssung

Wolfgang Haid leitet die Sitzung ein und spricht folgende zwei Punkte an:

- Bis jetzt weisen die Protokolle drei verschiedene Layouts auf. Diese sollten vereinheitlicht werden. Das Layout soll sich nach dem von Kirstoffer Nordström oder Daniel Sager richten und auf ein bestimmtes Format festgelegt werden.
- Zudem hat die Sitzung wieder mit Verspätungen begonnen. Das nächste mal sollten alle pünktlich anwesend sein.

3. Einführung

Kristoffer Nordström übernimmt die Leitung und spricht als erstes das Datum der Schlusspräsentation an. Wir haben uns für den 23. oder den 24. Januar entschieden. Wolfgang Haid wird noch abklären, ob die Räumlichkeiten zur Verfügung stehen und wer anwesend sein kann.

4. Präsentation der drei “Subprojekte”

“Klötzli”-Lager / Hebearm

Das Hochregal stellt noch einige Schwierigkeiten dar. Es muss noch optimiert, oder eventuell neu konstruiert werden. Zudem muss noch die Anzahl der RCX die dafür momentan noch benötigt werden reduziert werden und eine Lösung für den Auslösemechanismus gefunden werden.

Der Greifarm kann momentan Vierteldrehungen ausführen, hoch und runterfahren und nach einem Klötzchen greifen. Probleme stellt jedoch noch der Drehmechanismus und die Kommunikation dar.

Förderband / Strichcode-Einlese-Gerät

Ein Prototyp wurde konstruiert. Er kann Klötzchen vor das Einlesegerät befördern, einklemmen und den Code einlesen, jedoch noch nicht autonom. Der Prototyp wird nun neu gebaut und neu programmiert werden, damit alles selbständig ablaufen kann.

Verteiler

Der Verteiler kann schwarzen Linien folgen. Gelangt er zu eine Verzweigung, kann ihm über einen Drucksensor bei der Entscheidung nachgeholfen werden.

Über einen Strichcode am Boden soll dem Verteiler in Zukunft Informationen über die Verzweigung und das Depot zu denen die Wege führen übergeben werden können.

Es muss noch darüber entschieden werden, ob für den Verteiler Raupen oder Räder benützt werden sollen.

5. Ziele für die nächste Sitzung

“Klötzli”-Lager / Hebearm

Der Arm wird ausgebaut oder so umgebaut werden, damit Klötzchen von oben her gegriffen werden können. Zudem wird noch das Lager ausgebaut oder umgebaut werden.

Förderband / Strichcode-Einlese-Gerät

Das Konzept soll noch einmal überarbeitet und das Förderband neu gebaut werden.

Verteiler

Der Verteiler soll bis in eine Woche so ausgebaut werden, dass er einen Code am Boden einlesen kann. Bis in zwei Wochen soll am Verteiler eine Ladebrücke angebracht werden.

6. Nächste Sitzung

Die nächste Sitzung wird direkt im Bastelraum stattfinden. Die Leitung wird von Tobias Bleiker übernommen werden und das Protokoll wird von Jonas Wyss geführt werden.