

## Gruppe: Katapult

### Geschütz:

Nachlademechanismus erstellt, mechanisch gesteuert.

11 Schuss Ladekapazität

Geschütz noch nicht kalibriert

Noch kein Sensor

### Basis:

2x Ultraschall

1x Lichtsensor

Sensor in Winkel angeordnet.

2x Motor Antrieb links / rechts

1x Motor Turm Drehen in Basis verankert

2 Rad Konstrukt mit Ball als Stützpunkt.

Problem: Motoren befestigen an NXT -> sehr instabil

## Gruppe: Beschleunigungsmech.

### Basis:

2x Ultraschall

1x Lichtsensor

Sensor Frontal angeordnet

Problem: Schwere Konstruktion -> Motorleistungen sind zu gering,

Mechanische Belastung wird zu hoch.

### Turm:

1x Ultraschallsensor

Motor an oberen NXT Angebaut -> Einfacheres Protokoll

Nachlademechanismus durch Magazin im hinteren Bereich des Geschützes.

Problem: Geschütz zu gross (> als 20cm) -> Trichtermasse können nicht eingehalten werden.

Detektion eines Treffers durch Lichtsensor

Munition sollen kleine Räder sein.

Problem: Eingehende Treffer können sich evt. verkeilen.

### Generell:

Individualismus soll beibehalten werden

Frage des Schiedsrichters. Treffererkennung erweist sich als grossen Aufwand.

Schiedsrichter wird dann eingesetzt, wenn keine Zeit mehr bleibt (um ein System zu programmieren).

Trichtergrösse soll gleich definiert werden. Abmasse sind aber noch nicht genau bestimmbar. (oder auch nicht, es existieren unterschiedliche Meinungen xD)

Höhe des Trichters muss festgelegt werden. (Damit der andere Roboter kalibriert werden kann)

## NXT CAM

Farberkennung funktioniert soweit, genauere Implementierung wird im Team besprochen, API steht quasi zur Verfügung. Es fehlen noch Distanzangaben (vom Ultraschallsensor)

Spielfeld

-----

Von jedem Team sollen 2 50% der Zeit am Spielfeld arbeiten  
Sie definieren Gewinner / Verlierer / Spielregeln / Munition usw.