

## Protokoll der Sitzung vom DI, 30.11.2010

Start der Sitzung um 13:26; alle PPS Mitglieder sind Anwesend.

### 1. Bisherige Fortschritte

Gruppe **Katapult** – Roboter funktioniert nur halb. Fährt während dem Schiessen weiter, findet nicht nach hause, braucht keinen Kompass, Trichter nicht aufgebaut, keine Kommunikation mit PC, Rest funktioniert so wie letztes mal gewünscht.

Gruppe **Beschleuniger** – Roboter funktioniert gar nicht, da die Teile auseinandergelöst wurden um BT-funktionalität zu testen. Grundsätzlich laufen alle einzelnen Module. Grosses Manko ist die BT Kommunikation. Ziel nicht erreicht: BT bidirektional funktioniert nicht. (Tech. Details: Fortschritte steckengeblieben bei RemoteMessageRead(), Maurice wird die Bidirektionale Multichannel BT-bibliothek mit Raffi zusammen aufbauen.)

Gruppe **GUI** – Funktioniert bis jetzt unidirektional sehr gut. Momentan wird der PC als BT-master verwendet. Umgekehrt geht auch, ist aber mit sehr hohen Latenzzeiten verbunden. Vorschlag: Es wird ein zusätzlicher NXT bei jedem Roboter als Slave angeschlossen, welcher die Ausgabe per USB an den PC bzw Leinwand übernimmt. So ist eine kurze Latenzzeit und kompatibilität garantiert. GUI-Schnittstelle per USB funktioniert einwandfrei.

### 2. Ist-Zustand

- Probleme mit der BT-Funktionalität werden besprochen von Andi/Ben/Raffi/Maurice; eine Lösung wurde gefunden.
- Diskussion über Notfallpläne wird verworfen, da die Versuchung zu gross wäre, auf so einen umzusteigen.
- Roboter müssen jetzt endlich fertiggestellt werden, da die Präsentation schon in 17 Tagen ist. Diverse Nebenjobs müssen ebenfalls gemacht werden: Level bauen, Präsentation, Homepage, PowerUps.

### 3. Ziele auf nächstes Meeting

Gruppe **Maurice/Raffi** – GUI, PC<->NXT com, PowerUps fertigstellen. Stellen bis spätestens Donnerstag die Bluetooth Bibliothek für die Roboterbaugruppen zur verfügung.

Gruppe **Thierry/Mike** – Bauen Levelemente komplett fertig.

Gruppen **Katapult/Beschleuniger** – Bauen ihren Roboter komplett fertig, so dass der:

- 1) fährt/erkennt/schiesst/trifft anderen Roboter/ausweicht
- 2) Nachrichten an PC sendet/empfängt
- 3) auf PowerUps und Treffer reagiert

4) sauber wieder an den Startpunkt fährt

Zusätzlich:

**Mike:** entwirft das Poster, nimmt A4 Version mit

**Marco:** kümmert sich um LiveKamera bei den Hausdiensten für die Präsentation

**Jesko:** entwirft die Präsentation

**Simon:** arbeitet an Homepage (wichtig für Präsentationsinfos)

**Max:** entwirft Protokoll für Statusmeldungen an Computer

**Wichtig: alle Gruppen sollen bis spätestens Freitag 12:00 ein eMail an die Mailingliste schicken, wie weit sie bis zu diesem Zeitpunkt gekommen sind.**

Sitzung beendet um 16:44.

30.11.10 – M Eppenberger