



Zwischen-Präsentation

Softwareprojekt Teamrobotik

Sara Kunze

Softwareprojekt Teamrobotik

Otto-von-Guericke-Universität Magdeburg



Gliederung

1. Kontaktdaten der Gruppe
2. Aktueller Projektplan
3. Erledigte Aufgaben
4. Offene Aufgaben
5. Probleme
6. Erkenntnisse zum Bioloid-System
7. Fazit
8. Quellen



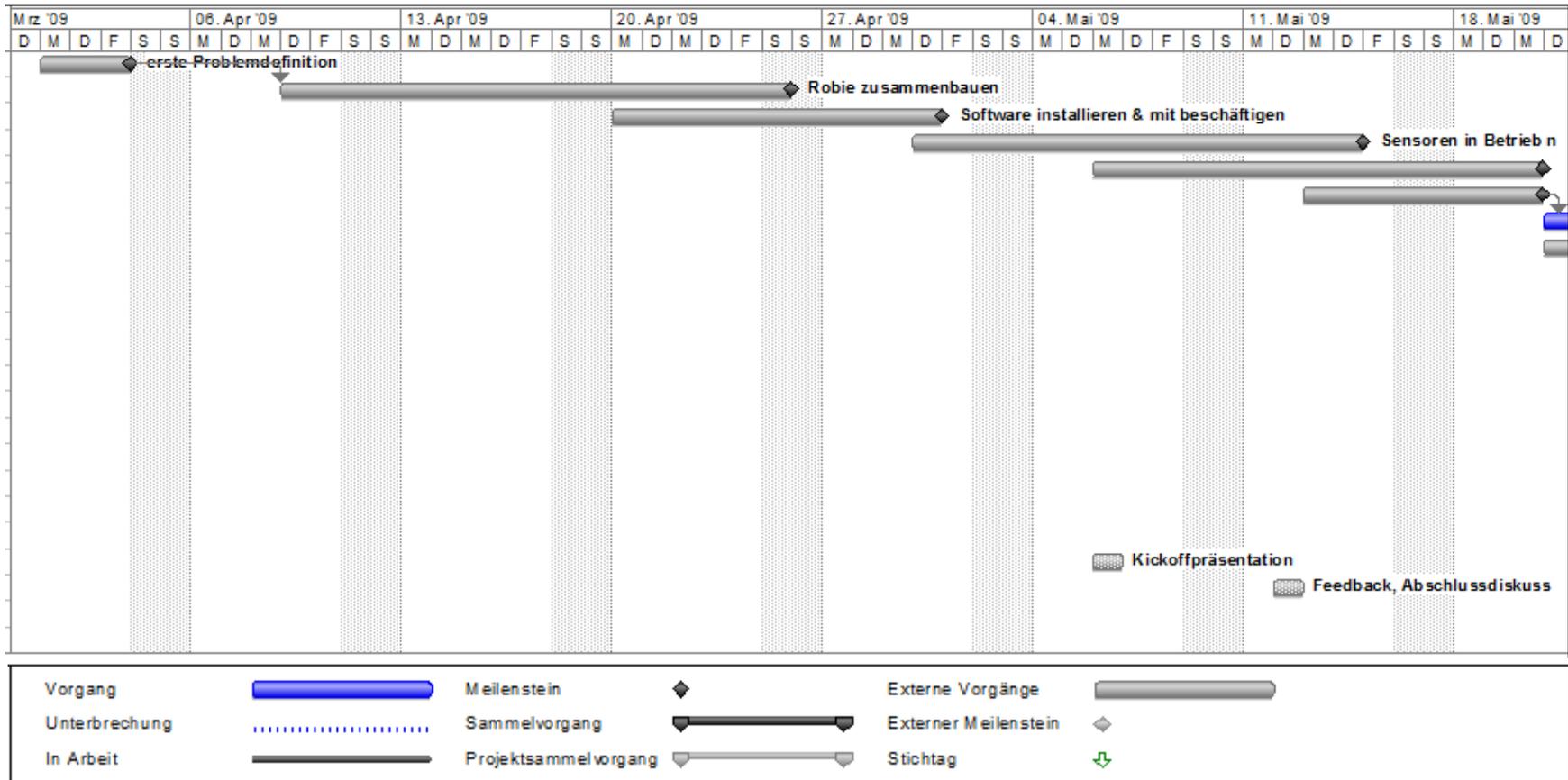
1. Kontaktdaten der Gruppe

Sara Kunze	Lina Bölling	Anja Bachmann	Jana Müller
			
		Schnittstelle	Teamleitung
blueWolf	Lboelling	Anja	Lyra

E-Mail: [vorname].[nachname]@st.ovgu.de

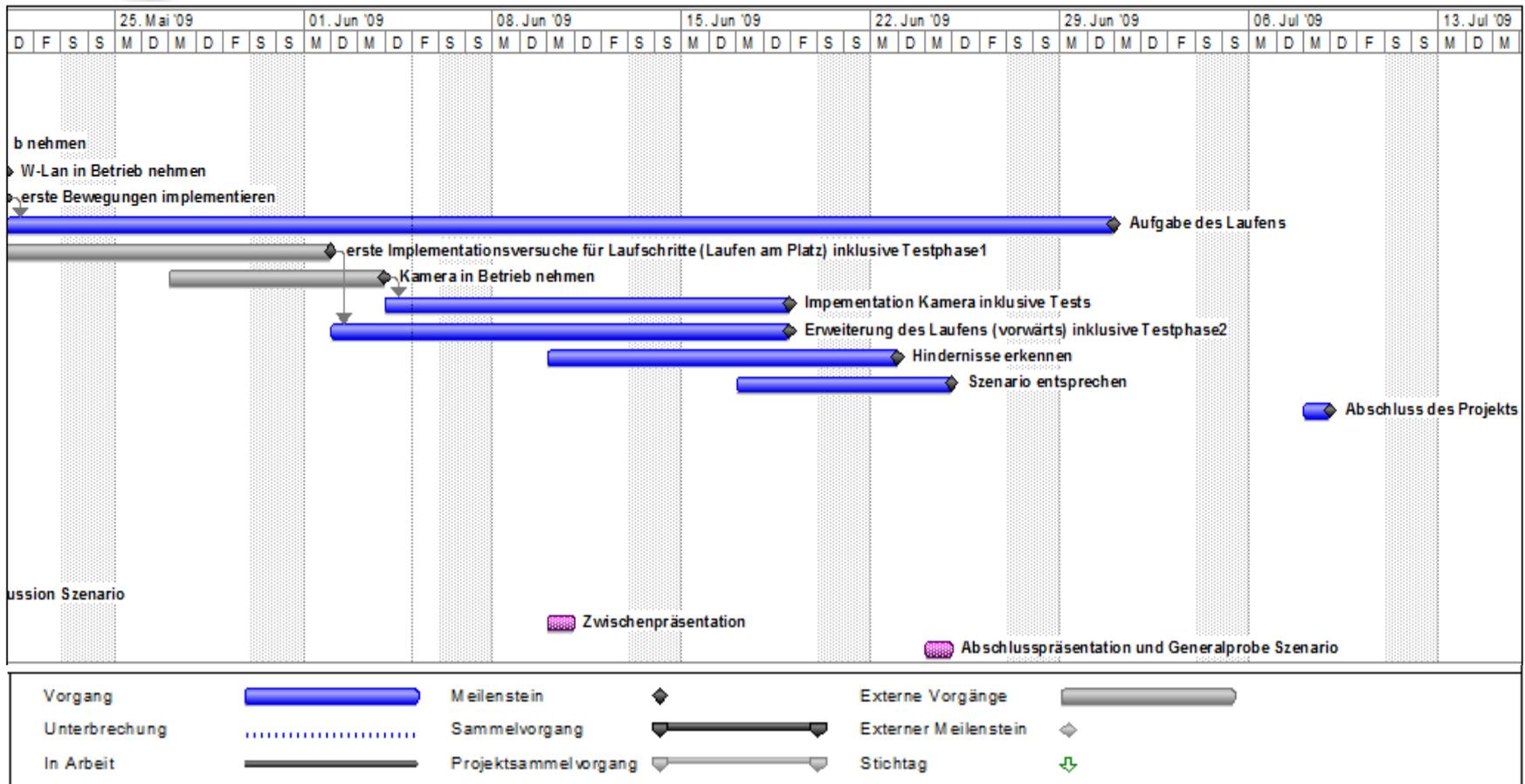


2. Aktueller Projektplan





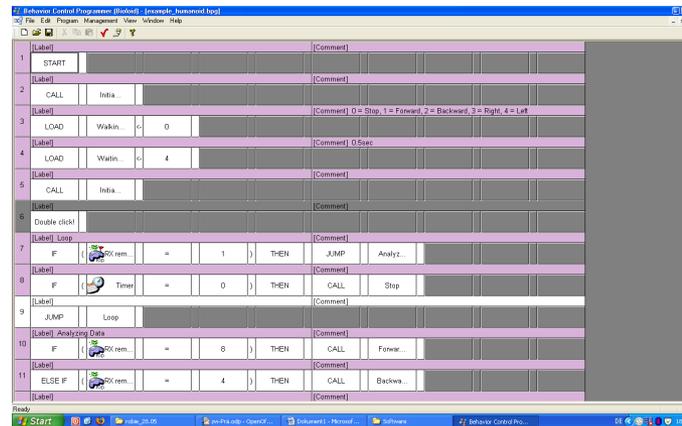
2. Aktueller Projektplan





3. Erledigte Aufgaben

- Zusammenbau von Robie
- Inbetriebnahme der Software
 - Programmiersprache: C oder BehaviorControl Programmer (BCP)





3. Erledigte Aufgaben

- Inbetriebnahme der Sensorik
- Inbetriebnahme der Kamera



3. Erledigte Aufgaben

- Inbetriebnahme der Kommunikation mittels Zigbee
 - Löten
 - Echo-Test



3. Erledigte Aufgaben

- Webblog und Wiki

Robie The Humanoid

ein kleiner Roboter, der große Schritte machen will

- Startseite
- Allgemeines
- Der Aufbau
- Die Programmierung
- Das Laufen
- Das Team hinter Robie

Willkommen auf Robies Blog!
28. April 2009

Hier werden alle wichtigen Fakten und Neuigkeiten von unserem Humanoiden "Robie" gepostet.

Viel Spaß beim Mitverfolgen, wie wir dem Kleinen das Laufen beibringen werden.

Genauere Informationen zu unserem Roboter gibt es im [Robi-Wiki](#).

[Keine Kommentare »](#) | [Dokumentation](#) | [Permalink](#)
[Verfasst von robiethehumanoid](#)

- ARCHIVE
 - o April 2009
- KATEGORIEN
 - o Dokumentation
- INFORMATIONSSeiten
 - o Robotis
 - o Wikipedia
- PARTNERSEITEN
 - o Seminar Teamrobotik
 - o Wiki-Eintrag unserer Gruppe



3. Erledigte Aufgaben

- Erste Bewegungen in C
- Erste Bewegungen mit MotionEditor



4. Offene Aufgaben

- Weitere Bewegungen implementieren
 - Laufen
 - Aufstehen vom Stuhl
 - Drehen
- Erkennen von Hindernissen
- Programm in BCP implementieren
- Anpassung an das Szenario



5. Probleme

- Motor ID's
- Stromversorgung
- Durchbrennen der Sicherung
- Lockere Schrauben
- Rutschiger Boden
- Gleichgewicht des Roboters



6. Erkenntnisse zum Bioloid-System

- Programmierung in C nur bedingt möglich
- Schlechte Dokumentation
- BCP und MotionEditor schwer verständlich
- Schwieriger Aufbau des Roboters
- Kein Gleichgewichtssensor



7. Fazit

- Für Kinder nur bedingt geeignet
- Sehr Zeitaufwendige Recherchen notwendig
- Noch viel Arbeit für uns



8. Quellen

Bildquellen:

- http://wiki.mytimeworld.com/files/brilliantgallery/aesthetic_influences3/Bioloid%20Humanoid%20Robotics%20Kit.jpg
(19.04.09; 19.00Uhr)

Ein herzliches Danke an Ulf!





Danke für Eure Aufmerksamkeit...

Fragen ???