

Software Praktikum

Lego Mindstorm



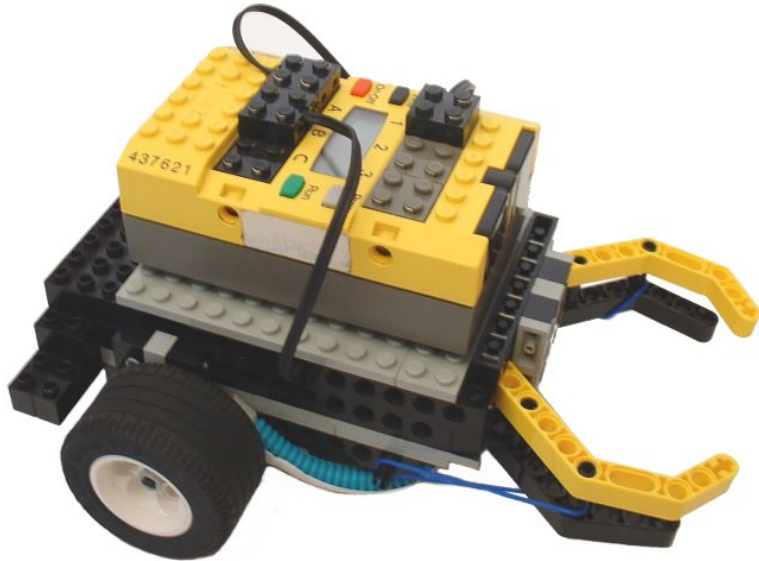
Arbeitsgruppe Echtzeitsysteme und Kommunikation
Otto-von-Guericke-Universität Magdeburg

Praktikumsteilnehmer:

Dirk Franke, Martin Paatz und Björn Kuberski

Roboter in der Übersicht

Robot Up



Robot Down



Merkmale

- Schneckenantrieb mit zwei Antriebsmotoren
- kompaktes Design
- fährt auf Schläuchen
- Greifarme werden mit Hilfe von Gummis gehalten

Algorithmisskizzierung

Kalibrierung (verschiedene Farbwerte speichern und voneinander abgrenzen)

Bei Erkennung einer Farbe gehe in spezielle Methode

Schwarz	Weiß	
geradeaus	Suche die Linie	
Grün	Robo Down	Robo Up
Holen	Zähler ++ & „hole Dose“ (B)	Warte bis IR, dann „hole Dose“ (B)
Bringen	Wenn Zähler > 0 Zähler -- sonst „stelle Dose ab“ & IR (H)	„stelle Dose ab“ (H)

Danke für eure Aufmerksamkeit!

