



# Softwareprojekt Teamrobotik

Sommersemester 2010

Team Humanoid: Nachwuchsgewinnung mit dem Bioloid

Otto Reibig

Martin Leuckert

Philipp Ernst

1. Ziele
2. Änderungen
3. Erledigte Aufgaben
4. Zukünftige Aufgaben
5. Planänderungen
6. Probleme
7. Fazit

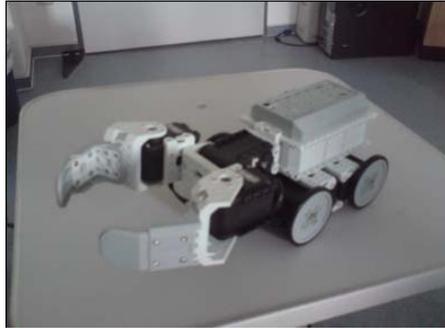
# Ziele

- Einarbeitung in Software
- Bewegungskollektion für beide Roboter
- Tutorialgrundgerüst in html mit css

# Änderungen

- #13 ersetzt durch Walking Droid
  - Keine Motion Datei für Probing Robot vorhanden -  
> keine Programmierung mit Motion Editor möglich
- an Stelle eines pdf-basierenden Tutorials  
→ Umstieg auf Webpräsenz

# Roboter Vorstellung



#13 (Probing Robot )



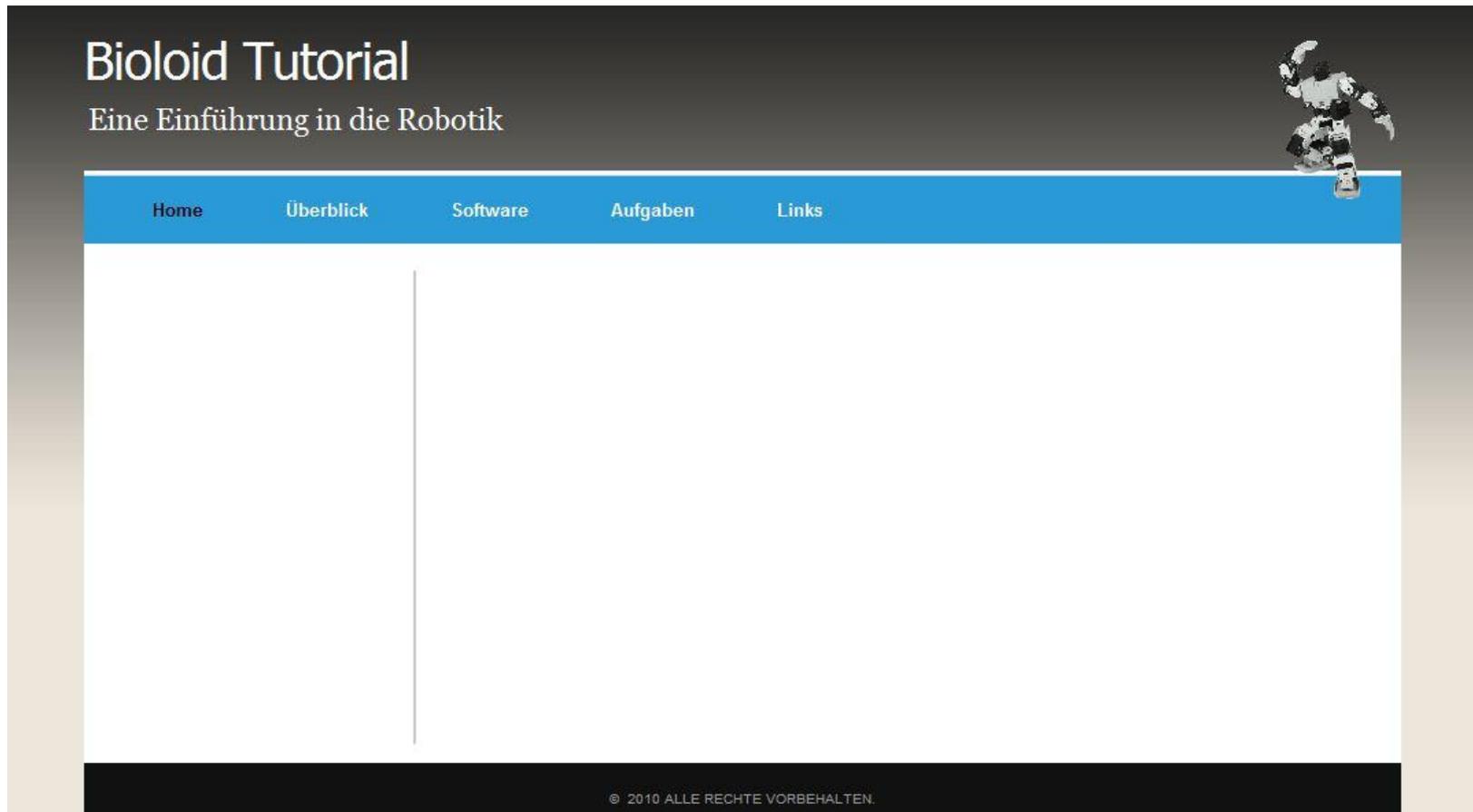
Walking Droid



Humanoid (Cybo)

# Erledigte Aufgaben

- Grobes Design der Internetpräsenz fertig
- Einarbeitung in Software vollständig abgeschlossen
- Erste erfolgreiche Zusammenstellung von Bewegungsabläufen



# Zukünftige Aufgaben

- Weitere Bewegungsabläufe
- Geeignete Bewegungskollektionen für das Tutorial sammeln
- Tutorial schreiben
- Webseite mit Inhalt füllen
  - Medieneinsatz (Text, Bild, Video etc.)
- Diverse Optimierungen

# Planänderungen

## Meilensteine (alt):

- 10. Mai: Einarbeitung in die Software (Motion Editor und BehaviorControl Programmer)
- 02. Juni: Fertigstellen der Bewegungsmusterkollektion
- 09. Juni: Tutorialgrundgerüst fertigstellen
- 23. Juni: Fertigstellen des Tutorials (mit Inhalt füllen)
- 30. Juni: Optimierung und optische Aufbereitung

## Meilensteine (aktuell):

- 10. Mai: Einarbeitung in die Software (Motion Editor und BehaviorControl Programmer) ✓
- 02. Juni: Tutorialgrundgerüst fertigstellen (Webseite) ✓
- 09. Juni: Fertigstellen der Bewegungsmusterkollektion
- 23. Juni: Fertigstellen des Tutorials (mit Inhalt füllen)
- 30. Juni: Optimierung und optische Aufbereitung

# Probleme

- Lockere Schrauben
- Durchbrennen der Sicherung (CM-5)
  - Akkubetrieb nicht mehr möglich
- Stromversorgung (Kabel behindert Bewegungen)
- Unebener Boden / rutschige Fußplatten
- Gleichgewicht des Roboters (Cybo)

# Fazit

Nach längerem Arbeiten mit der Software, den Dokumenten und den Robotern selbst, merkt man schnell, dass das System und die Technik längst nicht ausgereift ist bzw. stark verbesserungs-/erweiterungsbedürftig ist.

Bsp.:

- Gleichgewichtssensorik für laufende Roboter angebracht (speziell für Humanoid)
- Software Bugs und große Verzögerungen

**Vielen Dank für Eure Aufmerksamkeit.**

**FRAGEN ?**