

NXT Android Control

Internetbasierte Steuerung eines mit einem Smartphone ausgestatteten Legoroboters

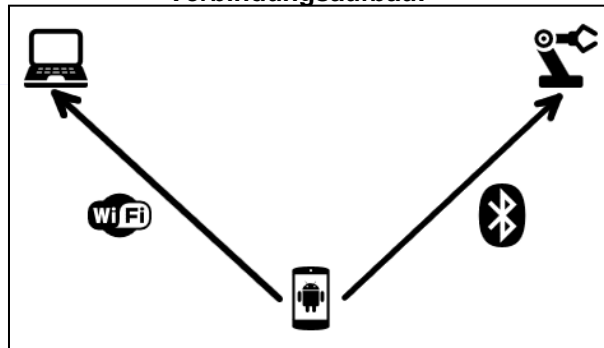
Ziel des Projektes:

Die Ablösung der reichweitenbegrenzten Steuerung eines LEGO® MINDSTORMS® NXT 2.0 durch eine internetbasierte Steuerung mit **beliebiger Reichweite** sowie die Erweiterung der NXT Funktionalitäten um Kameraübertragung, Soundübertragung und GPS-Sensoren unter Verwendung eines Smartphones.

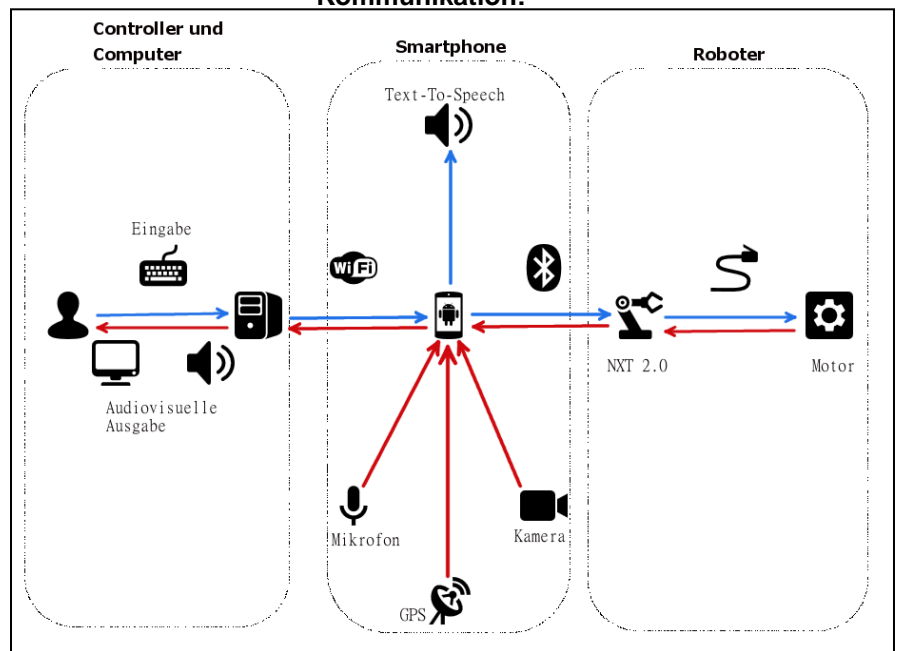
Lego-Roboter:



Verbindungsaufbau:



Kommunikation:



Damit das Programm schnell und einfach auch auf anderen Geräten oder Betriebssystemen funktioniert, habe ich mich entschieden auf allen Geräten in Java zu programmieren. Dies ermöglicht es einfacher Bluetooth- sowie WLAN-Kommunikation zu standardisieren.



android



<https://www.github.com/APN-Pucky/NXT-Android-Control>