Sack Ball mit den Lichtsteuerungen (Tobi, Thomas, Ursus, Jim)

* Zigbee Sender die am Bein angebracht werden
* Zentral werden die Informationen berechnet (PC) der dann die Lichtkegel fährt.
* Die Zigbee Module sprechen mit den Gyrosensoren und diese werden dann Versendet
* Kamera erkennt die Personen anhand einer Schwarzen oder Weißen Kappe (Extremer Unterschied zwischen Untergrund und Kopfbedeckung.
* Spielfeld ist innerhalb des Metallgestells
* Somit sind die Dimensionen bekannt und man weiß wie man mit dem Licht fahren muss / kann
* Vorgesehen sind 4 Teilnehmer
* TI Mac um die versenden (Unterste Schicht)

5 x IEEE 802.15.4 Module mit µController ( Ti Mac IEEE 802.15.4)

4x Gyro Sensor (Auslesen mit I2C oder SPI oder Seriell)

1x MH / x25 Lichtstrahler (DMX 585 RS485)

USB/ Netzwerk auf RS485 Konverter

Lichtsensor der mit einem Filter versehen wird um zu erkennen ob der "Ball" / Licht auf dem Fuß ankam

Wenn der Lichtstrahl zu weit aus dem Spielfeld geht fährt er in die Mitte. Fährt dann auf eine Startposition (diese wird Zufällig) gewählt