

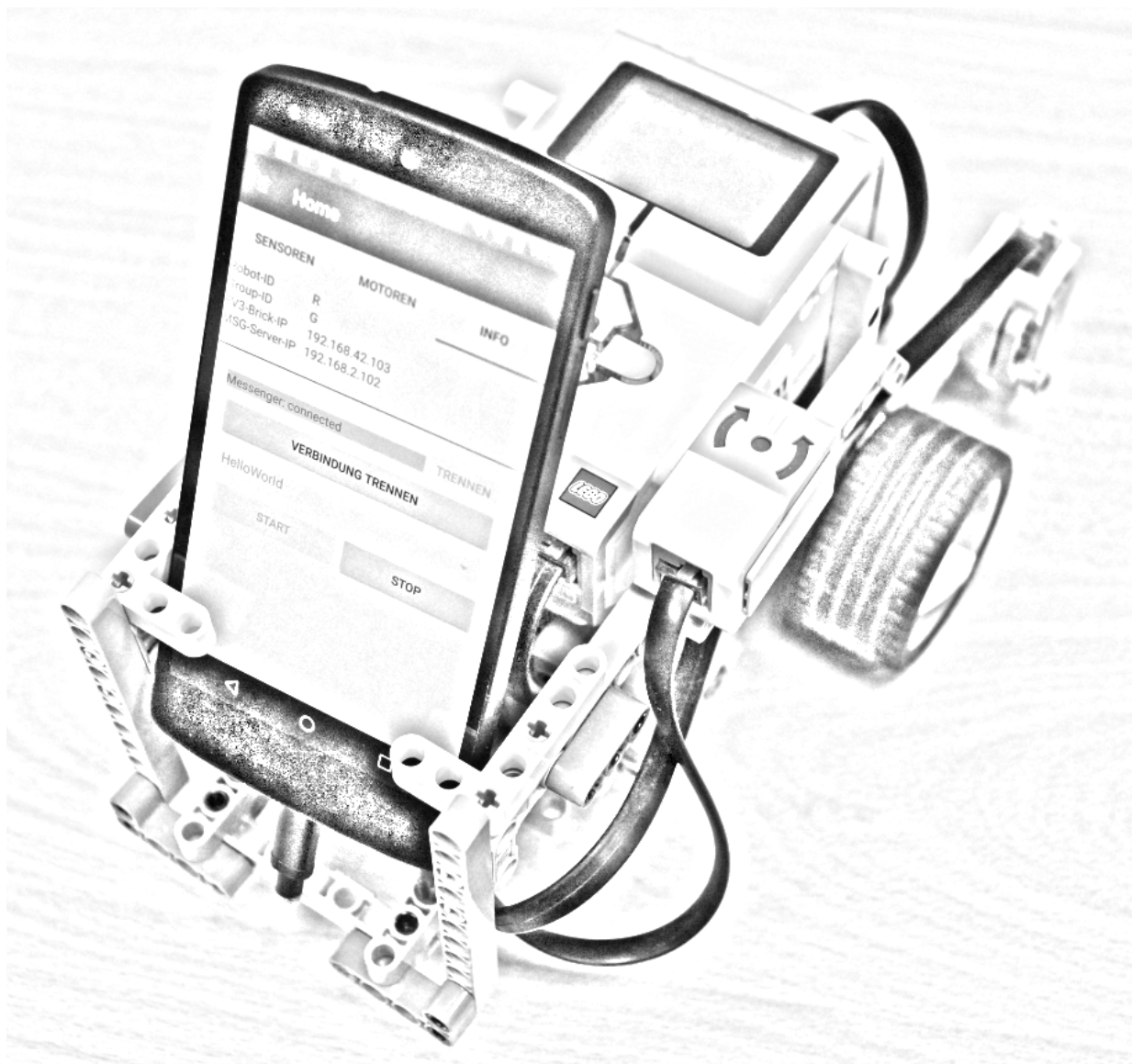
# Mindroid Workshop

## Entwickler-Dokumentation



TECHNISCHE  
UNIVERSITÄT  
DARMSTADT

NeXT Generation on Campus  
TU Darmstadt



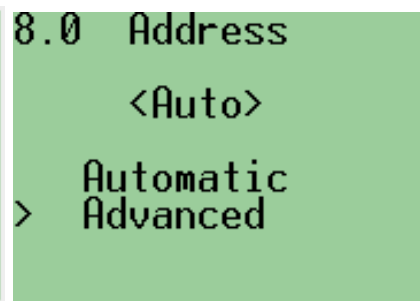
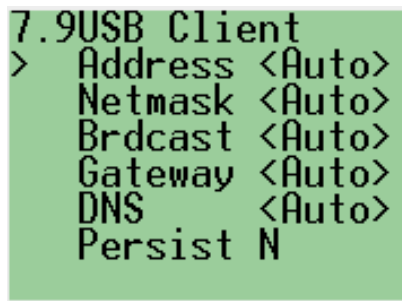
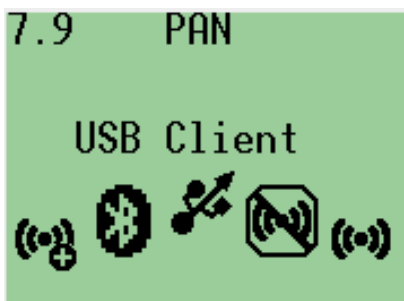
## Abschnitt 1 PAN Einrichtung

Wird im Hauptmenü noch nicht die richtige IP-Adresse angezeigt, müssen zuerst die PAN<sup>1</sup>-Einstellungen korrigiert werden.

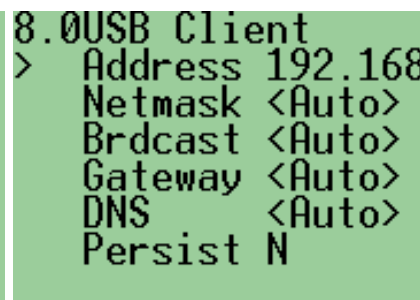
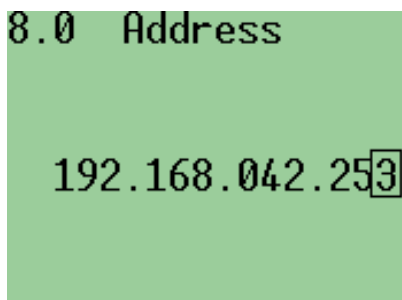
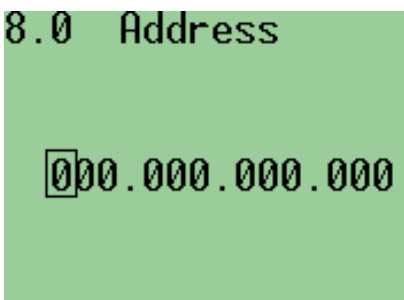
1. Dazu musst du zuerst in das **PAN-Menü** des Roboters navigieren. Wechsle mit den Links-/Rechts-Tasten bis du den Menüpunkt **PAN** siehst und betätige die **Auswahl**taste.



2. Nun navigierst du durch das Menü des Roboters wie auf den Bildern zu sehen und bestätigst jeweils mit der Auswahl-taste: **USB-Client - Address - Advanced**



Nun musst du die IP Adresse 192.168.42.253 einstellen. Dazu navigierst du mit den rechts-/links-Tasten zu den einzelnen Ziffern und änderst deren Wert mit den oben-/unten-Tasten. Orientiere dich an den Bildern! Am Ende bestätigst du wieder mit der Enter-Taste.



3. Mit der **Zurück**-Taste kommst du wieder in das Hauptmenü und die Einstellungen werden übernommen.



## Abschnitt 2 Troubleshooting

<sup>1</sup> PAN = Personal Area Network

---

## Abschnitt 2.1 Installation über WLAN funktioniert nicht

---

Im Message-Server über **File->Connected Devices** schauen ob alle Smartphones in der Liste auftauchen und der ADB-state auf **connected** steht. Ist dies nicht der Fall, tippe in der App auf **TRENNEN** und stelle die Verbindung danach erneut her. Falls das nicht klappt, kontaktiere einen Betreuer. Falls das Installieren per WLAN gar nicht mehr funktioniert, kann jederzeit eine USB-Verbindung zwischen Smartphone und PC hergestellt werden und darüber die App installiert werden.

---

## Abschnitt 3 Sensorbelegung

---

Tabelle Abschnitt 3.1 zeigt die standardmäßige Sensorbelegung, wie sie in der App unter “Mein Roboter” definiert sein muss.

Anschluss	Sensortyp	Modus
1	Farbe	ColorID
2	Ultraschall	Distance
3	Gyroskop	Angle
4	Farbe	ColorID

**Tabelle Abschnitt 3.1: Sensorbelegung**

Tabelle Abschnitt 3.2 zeigt den standardmäßigen Motoranschluss, wie er in der App unter “Mein Roboter” definiert sein muss.

Anschluss	Motor
A	Large Regulated Motor
B	-
C	-
D	Large Regulated Motor

**Tabelle Abschnitt 3.2: Motorbelegung**