

Entwicklerinfos

Dieses Produkt ist Open Source. Alle benötigten Materialien sind verfügbar und es liegen sowohl Code als auch produktspezifische Teile (Halterungen etc.) offen vor. Durch Verwendung des Entwicklercodes (beta) werden wichtige Funktionen, zum Beispiel blinken, automatisch via Interrupts ausgeführt. In der anderen Funktion muss man nur `delay(<Wert>);` durch `warte_ms(<Wert>);` ersetzen, um volle Funktion zu erhalten. Der Nicht-Entwicklercode ist an den wichtigsten Stellen kommentiert, und nicht benötigte Funktionen können einfach durch Entfernen des entsprechenden Unterprogrammaufrufes eliminiert werden.

Kontakt

Sie sind neugierig geworden?
Sie haben noch Fragen?
Dann melden sie sich bei uns!

Lasse Deuschle

Tel: +49 123 456789149
E-Mail: lasdeu@rbgwendlingende.onmicrosoft.com
Zuständigkeit: 3D-Druck, digitale Konstruktion

Tim Braungardt

Tel: +49 3141 592653589
E-Mail: timbra@rbgwendlingende.onmicrosoft.com
Zuständigkeit: Programme, Bugs, technische Fragen



Sie brauchen einen Fahrroboter, welcher die Umgebung beachtet und zentimetergenau fährt?

Sie brauchen einen sehr schnellen Bot, welchen man im Dunklen sieht?

Dann sind sie bei unserem FastBot genau richtig!

Preisliste

**Fertiggebaut:
110 €**

**Komplettbausatz:
90 €**

**Bausatz mit 3D-
gedruckten Teilen
inklusive: 75 €**

Sonstige Features

Display mit Statusanzeigen

Mithilfe des Displays werden teilweise wichtige, teilweise amüsante Informationen zum Verhalten angezeigt.

Überholfunktion und aggressiver Fahrstil

Da der FastBot schneller als vergleichbar ausgerüstete Fahrzeuge ist, ist es idiotisch, wenn der FastBot diese anderen Fahrzeuge als Hindernisse erkennen und daraufhin umdrehen würde

Lichtabhängiges Frontlicht

Dank des lichtabhängigen Frontlichts ist der FastBot auch im Dunklen sichtbar, gleichzeitig wird der Akkuverbrauch reduziert, weil die Lichter nicht dauerhaft an sind.

Parallele Lichtsteuerung

Die Lichtsteuerung ist nebenläufig, also kann man "nebenher" noch die Umgebung vermessen.

Kalibrationsmöglichkeit

Im Code ist noch die Funktion "kalibrieren()" (im Entwicklercode), welche die Geschwindigkeit des Minibots misst und diese Daten persistent speichert.

Wichtigen Features

Hohe Geschwindigkeit, Energieeffizienz

Durch die direkte Verwendung von 9 Volt zum Ansteuern der Motoren ist der FastBot so schnell, wie mit einer Batterie nur möglich, und die Leistung der Batterie wird so optimal ausgenutzt.

Open Source

Alle zur Konstruktion benötigten Dateien (3D-Druck, Mikrocontroller, Code, Pläne) sind offen im Internet verfügbar.

Links zu den Dateien und Dokumentation:

- <https://github.com/PythonUser112/FastBot>
- <https://arduino.cc/>

Smart Direction Changing

Trifft der FastBot auf ein Hindernis (kein anderes Fahrzeug), so wählt er die Richtung als neue Richtung aus, in welcher das nächste Hindernis weiter entfernt zu sein scheint.

Durch all diese Features ist der FastBot gut an Verkehr und Interaktionen mit Menschen angepasst.