

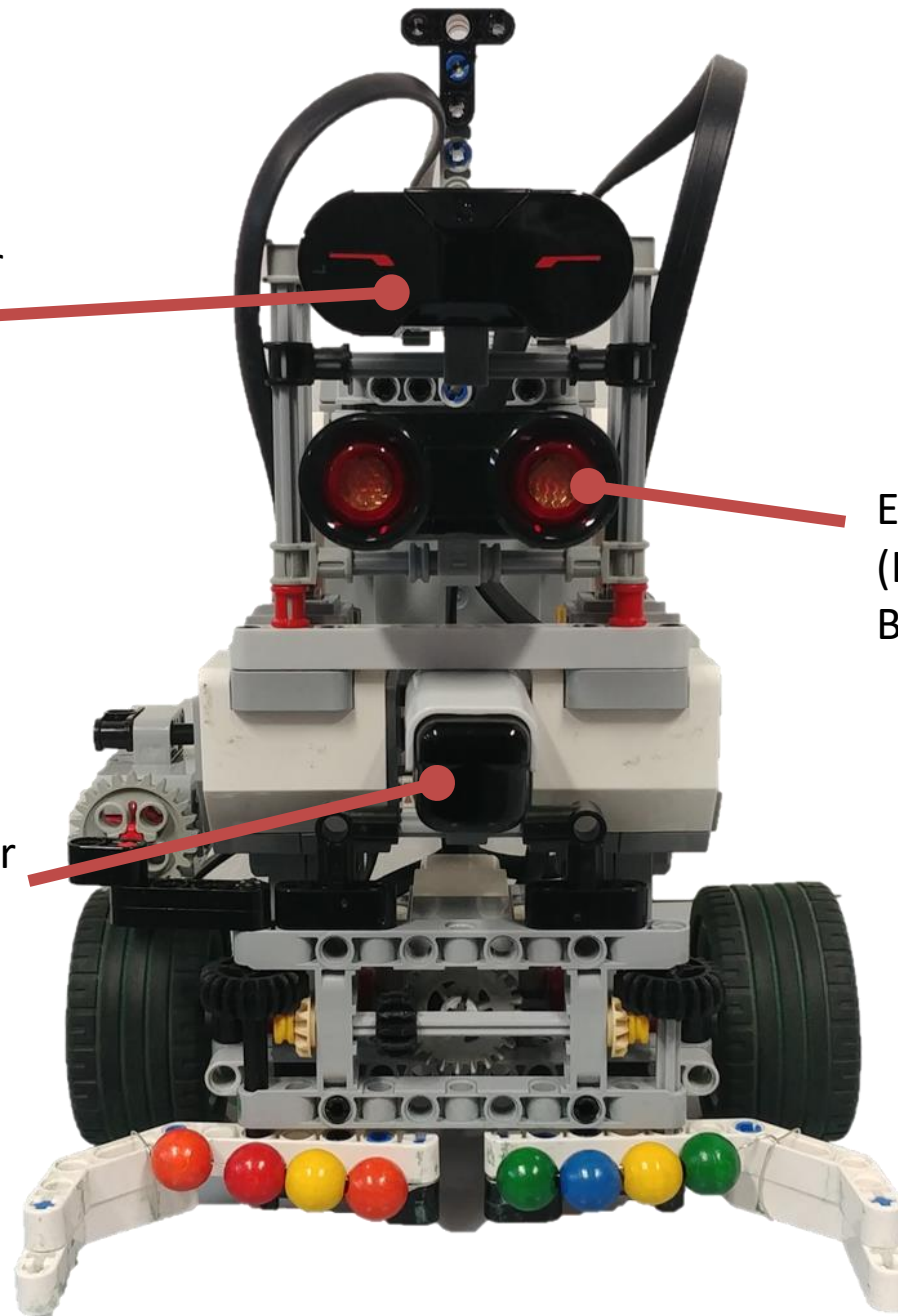
SoccerRobo2

Charlotte Probst, Heinz-Werner Haas, Meike Weiß

EV3-Infrarot-Detektor
(Torerkennung)

EV3 Ultraschallsensor
(Hinderniserkennung =
Banden & Gegner)

IRSeeer V2 Infrarotsensor
(Ballerkennung)

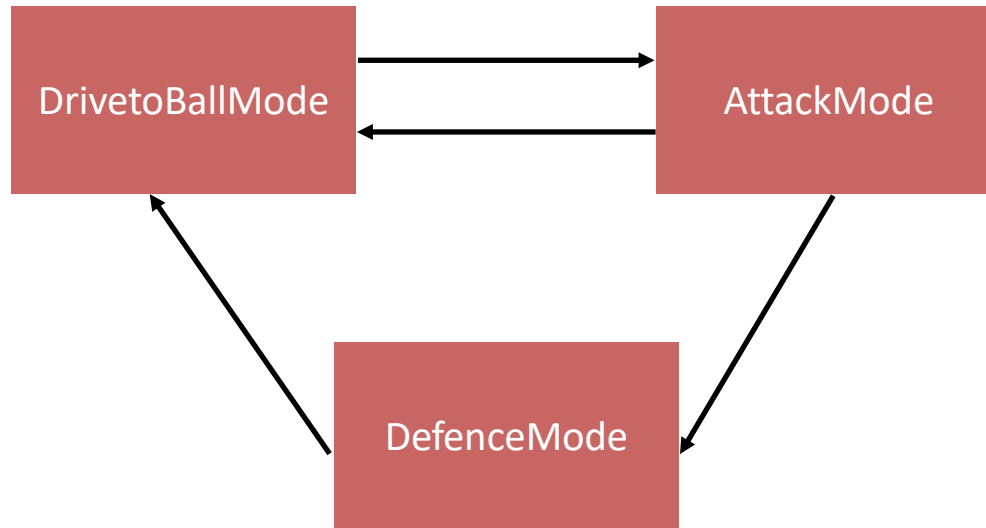


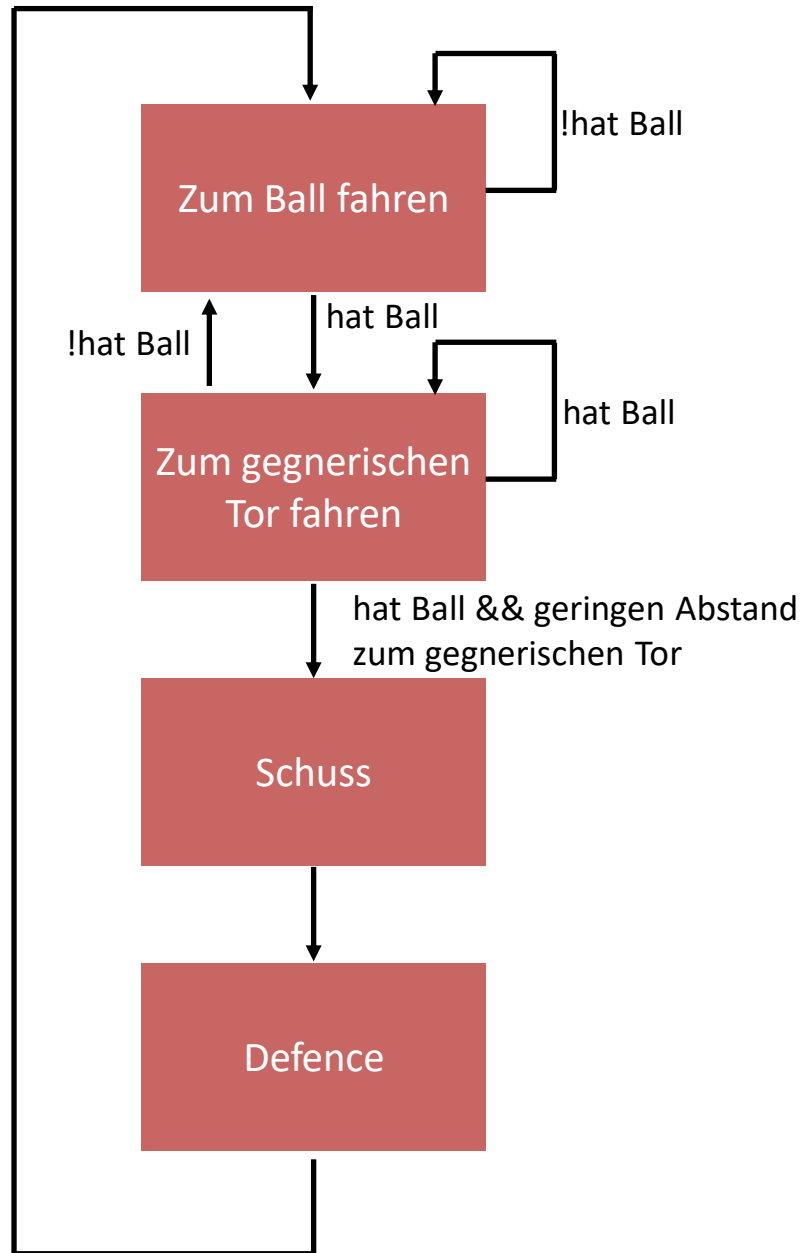


EV3 Infrarot-Sender
(Torerkennung)



HiTechnic Infrared
Electronic Ball



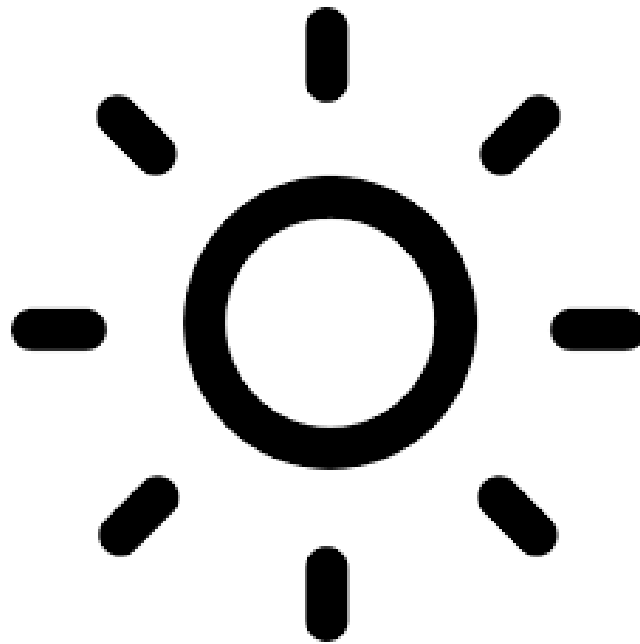


Herausforderungen

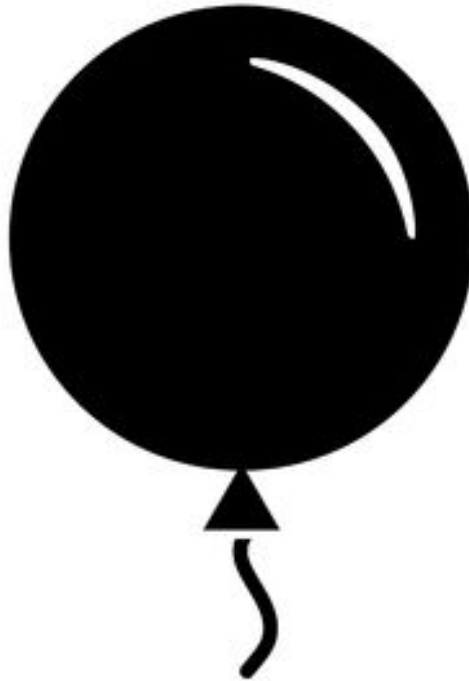


Infrared Electronic Ball

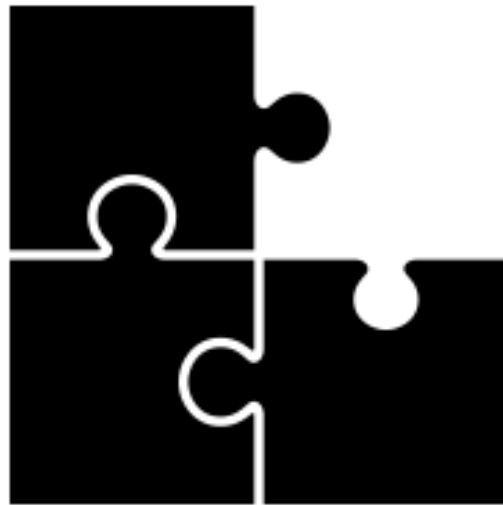
„blendet“ EV3-Infrarot-Detektoren



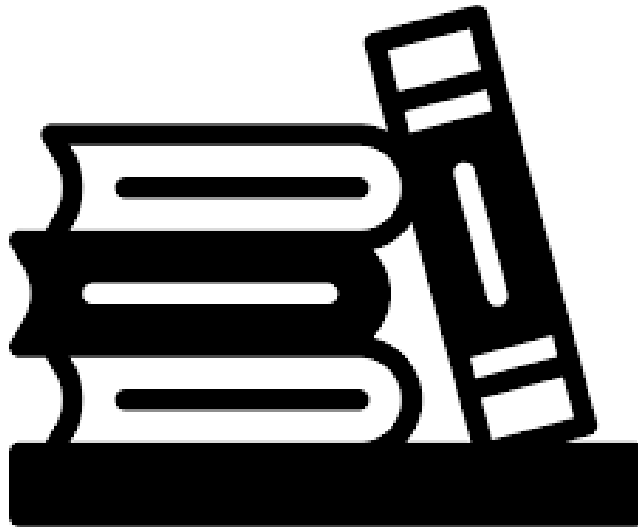
Luftballon-Lösung



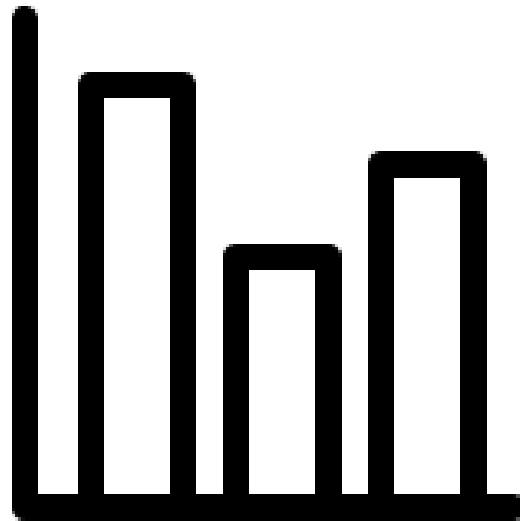
Methode zum Auslesen der Signalstärke vom Infrared Electronic Ball nicht vorhanden



Erweiterung der Library

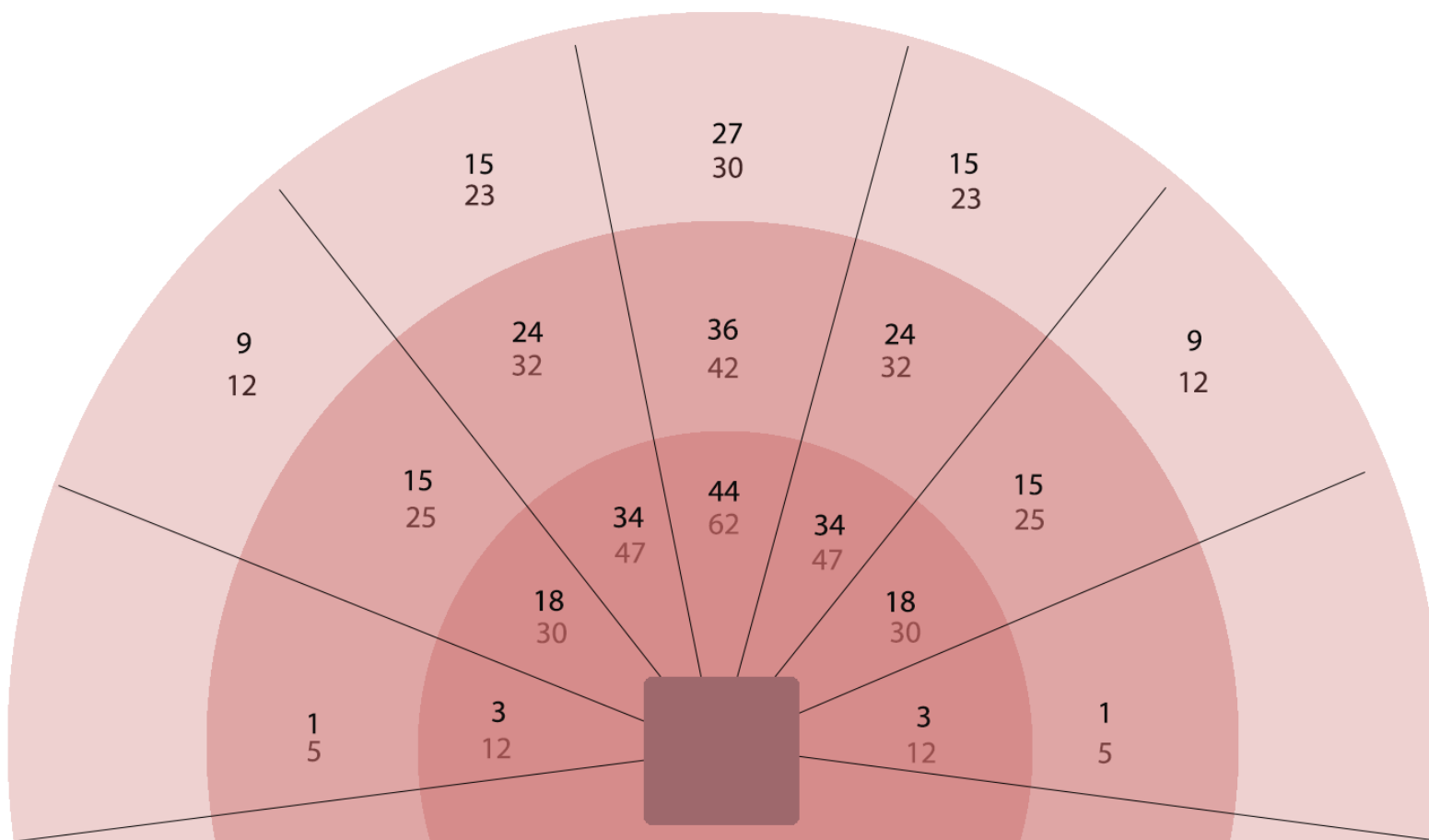


Ungenau Signalstärke vom Infrared Electronic Ball



Ändern der Sensor-Positionen

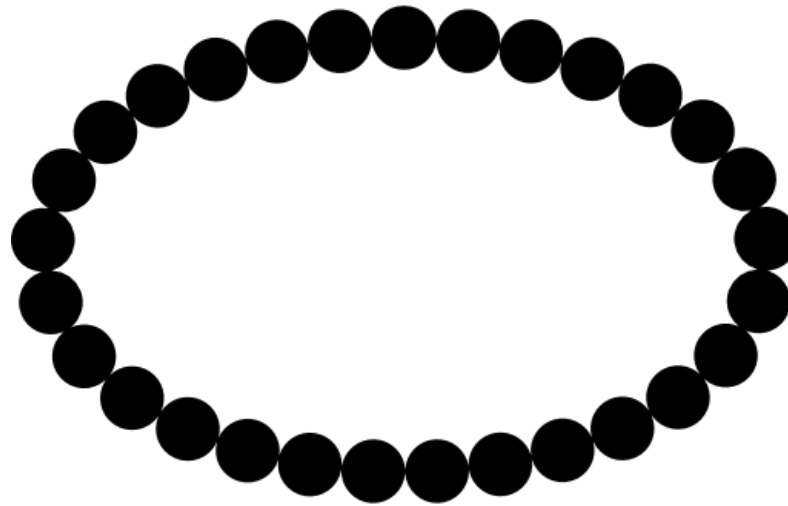




Infrared Electronic Ball bleibt an
Schussvorrichtung hängen



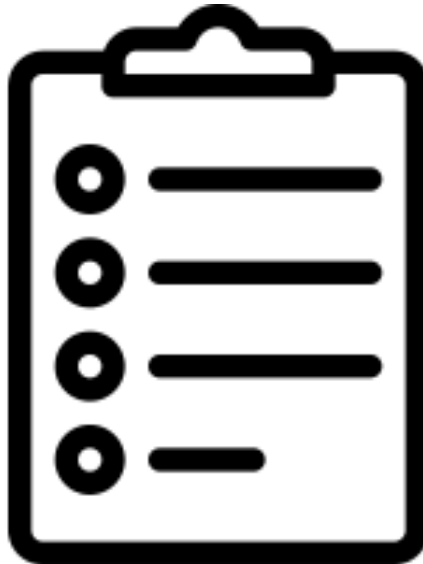
Perlen-Kette



Herausforderungen

Herausforderung	Lösung	Wertigkeit
Infrared Electronic Ball „blendet“ EV3-Infrarot-Detektoren	Luftballon-Lösung	80%
Unvollständige Library/ Methode zum Auslesen der Signalstärke vom Infrared Electronic Ball nicht vorhanden	Erweiterung der Library	100%
Ungenauere Signalstärke vom Infrared Electronic Ball	Ändern der Sensor-Positionen	100%
Infrared Electronic Ball bleibt an Schussvorrichtung hängen	Perlen-Kette	40%

Weiterführende Aufgaben

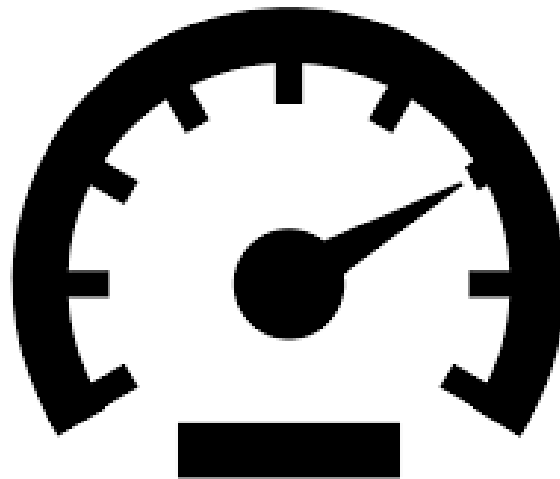


Redesign des Roboters

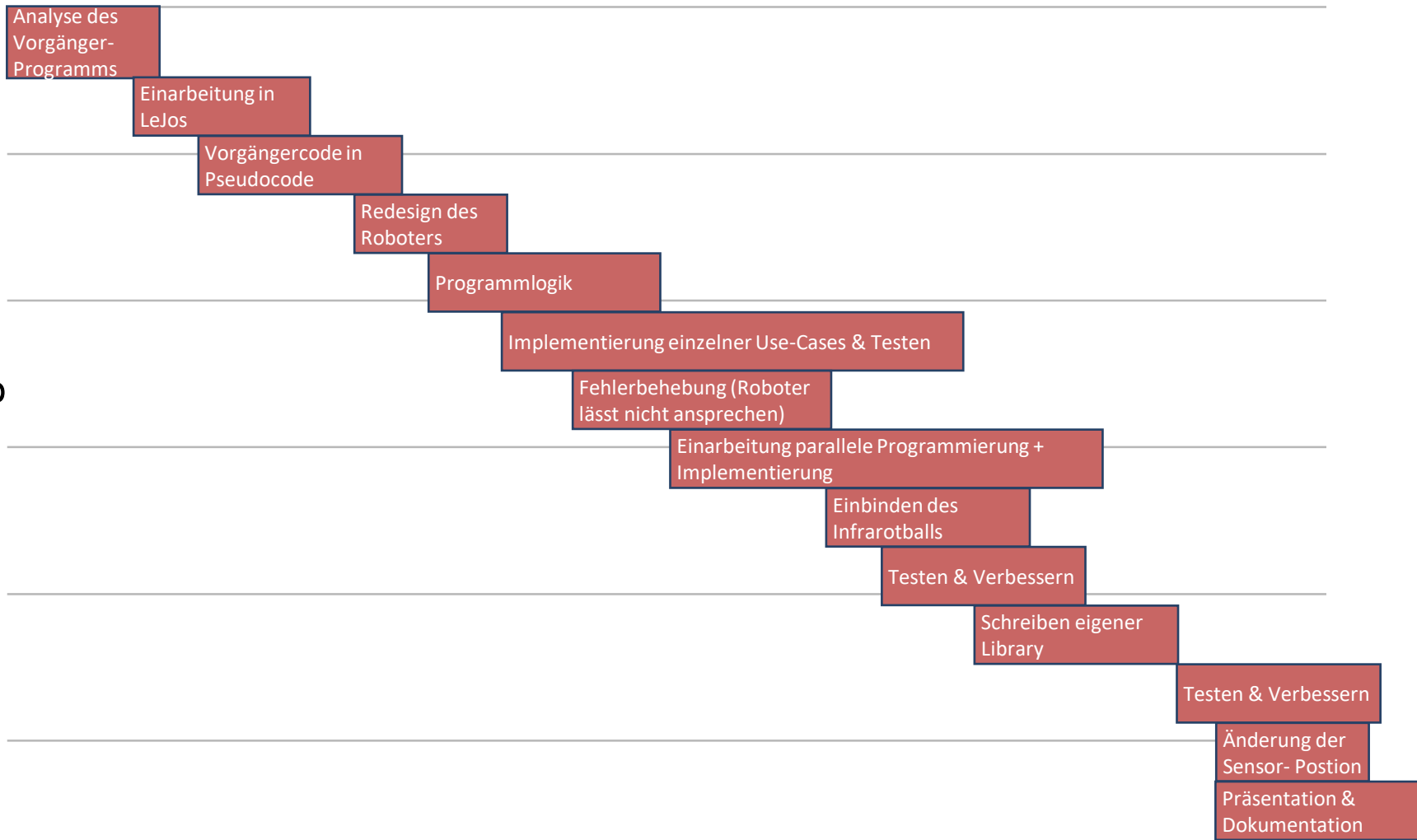
(Reduzierung der Reibung des Infrared
Electronic Balls an Schussvorrichtung)



Geschwindigkeitsanpassung (Beschleunigen, Abbremsen)



Arbeitsaufgaben



Oktober 18

Januar

April 19

Arbeitszeit

Vorführung

