

## Allgemeine Daten

### Zeitpunkt

30. April 2025, 14:30 - xx:xx

### Teilnehmerliste

- ~~Roxane Kaspa~~ (Abwesend)
- ~~Tim Peko~~ (Abwesend)
- ~~Moritz Kieselbach~~ (Abwesend)
- ~~Tim Wahlmüller~~ (Abwesend)
- ~~Alexander Kranl~~ (Abwesend)
- ~~Alexandra Usuantele~~ (Abwesend)

### Ziel

1. Überzeugung des Arbeitgebers, vertreten durch Roxane Kaspa, dass unsere Lösung funktioniert
2. Sanity-Check zur Machbarkeit unserer Lösung mit Roxane Kaspa
3. Einholung von Feedback zu unserem Design durch Roxane Kaspa

### Nächste Schritte

TBD

## Besprechungsthemen

### Roboter-Design

Wie wird der Roboter physisch aufgebaut und zusammengesetzt sein? Welche Mechanik wird verwendet?

#### Idee

- Roboter mit vertikalem Arm zum Aufheben der Steine
- Er kann sich um die vertikale Achse Drehen
- Er hat einen eingebauten Farbscanner am Arm (über/unter dem Greifer)

#### Feedback

- TBD

### Programmierung

Wie wird der Roboter programmiert? Welche Programmiersprache wird verwendet? Welche Design-Prinzipien werden angewendet?

#### Idee

- MicroPython auf PyBricks

#### Feedback

- TBD

### Ablaufplan

Wie wird der Roboter gesteuert? Welche Befehle werden verwendet? Wo befindet sich sein Startpunkt? Wie erreicht er sein Ziel?

#### Idee

1. Scannt Fläche bis neuer Stein erkannt wird
2. Roboter hebt den Stein mit seinem Arm auf
3. Roboter dreht sich um die vertikale Achse, um den Stein über den Zielbereich zu transportieren
4. Wenn Farbe bereits bearbeitet, positioniert er den Stein bei bereits bekannter Farbposition
5. Wenn Farbe noch nicht bearbeitet, legt Stein bei neuer Position ab und merkt sich diese
6. Fährt zurück zum Steinebereich

#### Feedback

- TBD