Systembeschreibung

# Aufgabenstellung

Das Team 10 aus Chur hat im Rahmen des Systemtechnikprojektes 2017/2018 die Aufgabe einen Roboter zu entwickeln und mit Hilfe dessen ein interdisziplinäre technische Problemstellung zu lösen. Es soll mit Hilfe des Partnerroboters, der vom Team 3 in Buchs entwickelt wird, ein Not-Leuchtturm aufgebaut werden. Dieser soll modular aufgebaut sein. Rote und weisse Module müssen sich dabei abwechseln. Die Zeitlimit, bis der Turm eigenständig in der geforderten Höhe und mit Leuchtturmspitze steht, beträgt drei Minuten. Zu erkennen ist die Dauer der zur Verfügung gestellten Zeit daran, dass die Turmspitze zu Beginn kurz aufblinkt und am Ende zu leuchten beginnt.  
Zur Lösung der Aufgabenstellung ist das Aufteilen des Roboters in Teilsysteme unumgänglich.

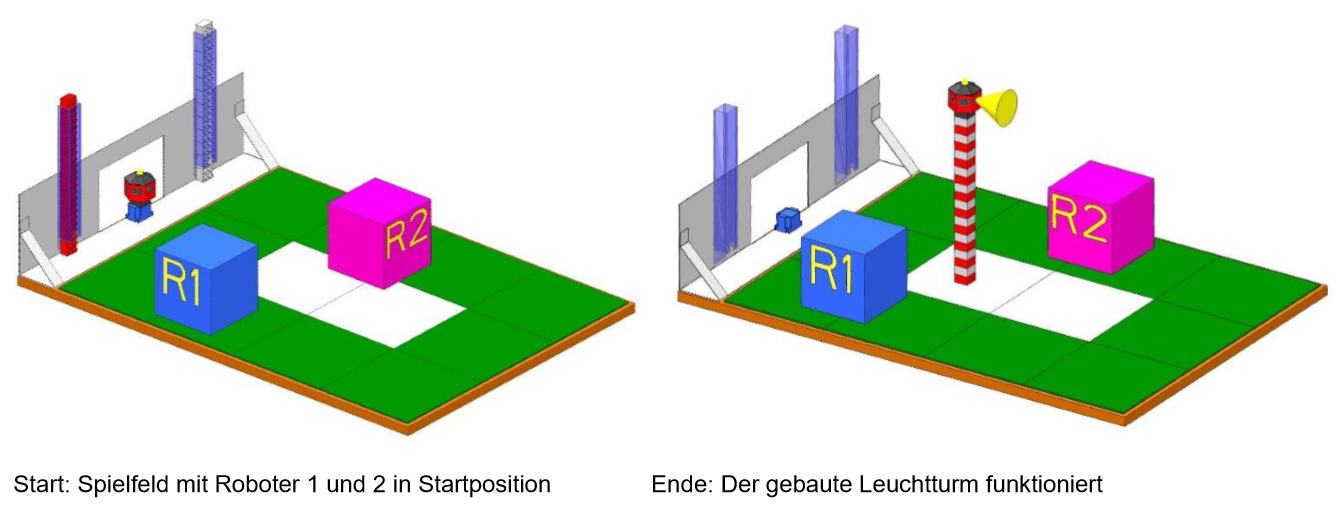
Es muss eine Kommunikation zwischen den beiden Partnerrobotern stattfinden, um die an sich autonom arbeitenden Roboter aufeinander abzustimmen, damit sie in Kooperation einen gemeinsamen Lösungsweg finden.

Jedem Team steht ein Budget in der Höhe von 800CHF zur Verfügung, welches es einzuhalten gilt.

Das Systemtechnikprojekt unterliegt einem festgelegten Zeitfenster. Es müssen verschiedene Meilensteine eingehalten werden. Bis zum 26.06.2018 muss das Projekt endgültig abgeschlossen sein und einer Fachjury sowie dem öffentlichen Publikum präsentiert werden. Um den Erfolg zu gewährleisten muss das Wort «Team» gross geschrieben werden. Doch eine gute Zusammenarbeit gelingt nur, wenn jedes einzelne Teammitglied Eigenverantwortung und Eigeninitiative wahrnimmt.

# Spielfeld

Der Untergrund des Spielfeldes besteht aus Legoplatten. Diese unterscheiden sich farblich. Der grüne Teil des Untergrundes stellt das Meer dar, wobei der weisse Abschnitt die Insel, auf welcher der Leuchtturm aufgebaut werden muss, darstellt. Auf einer Seite des Spielfeldes befindet sich eine Wand, die jedoch in der Mitte einen Ausschnitt aufweist. Dort ist die Leuchtturmspitze, etwas erhöht, platziert. Auf beiden Seiten neben der Turmspitze befindet sich je eine Aufnahme, die die Legosteine (Leuchtturmmodule) fässt. Auf der einen Seite befinden sich die roten Steine und auf der anderen die Weissen. Die Module befinden sich mit der Oberseite noch vorne gerichtet in der jeweiligen Aufnahme.



# Systemablauf

Erst kurz vor Beginn der Ausführung der Aufgabenstellung wird die Startposition festgelegt. Der Start erfolgt durch ein WLan-Signal. Bestätigt wird der Start durch das einmalige aufblinken der LED-Lampe in der Leuchtturmspitze. Die beiden Roboter müssen sich nun orientieren, zielgerichtet die einzelnen Leuchtturmmodule aufnehmen und in abwechselnder Farbfolge zu einem Turm in bestimmter Höhe zusammenbauen. Der Turm muss sich auf der Insel befinden. Sobald die Leuchtturmspitze auf dem Turm aufgesetzt wurde und dieser selbstständig steht ist die Aufgabe erfüllt, sofern die Turmspitze erst nach dem Aufsetzen der Spitze zu leuchten beginnt. Dann ist nämlich die Zeitlimit eingehalten worden.

# Roboter

Der Roboter darf beim Start maximal die Ausdehnung von 160x160x160 mm aufweisen. Während der Ausführung der Aufgabenstellung darf der Roboter aber seine Form und Grösse ändern und muss die Startlimit nicht mehr einhalten.  
Damit er die Problemstellung auch problemlos bewältigen kann, ist es notwendig den Roboter in Teilsysteme zu unterteilen.  
Er muss sich auf dem Spielfeld orientieren können und sich zielgenau fortbewegen.

# Partnerroboter

Da die Aufgabenstellung in Zusammenarbeit mit dem Partnerroboter gelöst werden soll, ist es sehr wichtig, dass eine Kommunikation zwischen den beiden Robotern stattfindet.

# Randbedingungen und Regeln

Änderungen am Spielfeld sind nicht erlaubt. Der Partnerroboter muss von einem Team an einem anderen Studienstandort als Chur entwickelt werden.