

Funktionstest

Versuch: Speerwerfen  
Ort,Datum:  
Kürzel:  
Versuchsaufbau:

Spickmechanismus ist fest im Roboter eingebaut. Die Bälle werden über die beiden Zuführrohre mit dem Vereinzler zugeführt. Auslösung über das Servo.

Versuchsreihe:

Einstellung:	Versuch 1			Versuch 2			Versuch 3			Versuch 4			Versuch 5			Versuch 6		
Rampenwinkel $\alpha$ [°]																		
Federspannwinkel $\beta$ [°]																		
Abwurfdistanz $l_w$ [mm]																		
Rohrposition [mm]																		
Wurf	Ziel			Ziel			Ziel			Ziel			Ziel			Ziel		
Speere	1&2	3&4	5&6	1&2	3&4	5&6	1&2	3&4	5&6	1&2	3&4	5&6	1&2	3&4	5&6	1&2	3&4	5&6
1																		
2																		
3																		
4																		
5																		
6																		
7																		
8																		
9																		
10																		
Bemerkung:																		

Kommentar: