Funktionstest

| Versuch: Ort,Datum: Kürzel: | Speerwerfen Spickmechanismus ist fest im Roboter eingebaut. Die Bälle werden über die beiden Zuführrohre mit dem Vereinzler zugeführt. Auslösung über das Servo. | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|-----------------------------------|---|-------------------|------------|--------------|-----------|-------------|-------------|------------|-------------|-------------|------------|-------------|-------------|------|-------------|-----------|------|--|-----|
| Versuchsaufbau: | Spickmechanismus ist fes | st im Robo | er eingeba | aut. Die Bäl | le werden | über die be | eiden Zufül | nrrohre mi | t dem Vere | inzler zuge | führt. Aus | ösung übe | r das Servo |). | | | | | |
| Versuchsreihe: | Einstellung: | Versuch 1 | | Versuch 2 | | | Versuch 3 | | | Versuch 4 | | | Versuch 5 | | | Versuch 6 | | | |
| | Rampenwinkel α [°] | ampenwinkel α [°] | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Federspannwinkel β [°] | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Abwurfdistanz l _W [mm] | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Rohrposition [mm] | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Wurf | f 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 | 102 | 344 | 300 | 102 | 344 | 300 | 102 | 341 | 340 | 102 | 344 | 340 | 102 | 344 | 300 | 102 | <u> </u> | 340 |
| | 2 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 3 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 4 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 5 | | <u> </u> | | | | | | | | | | | | | | | <u> </u> | |
| | 6 | | <u> </u> | | | | | | | | | | | | | | | <u> </u> | |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 9 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | 10 | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | Bemerkung: | | | 1 | | | 1 | | | | | | | | | | | | 1 |
| | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| Kommentar: | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |