**Bericht Roborace**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Wer? | Was? | Ergebnis | Wann? |
|  | Linux installieren | Zunächst musste ich eine passende SD Karte kaufen, da der Ev3 nur SDHC SD Karten mit Maximal 32GB unterstützt. Danach gab es einige Formatierungsprobleme, welche aber auf Benutzereingaben zurückzuführen sind. Nach einigen Tagen an Problemen damit funktionierte das OS dann aber einwandfrei. | 2.8 |
|  | Netzwerkverbindung einrichten | Da ich mich entschieden habe, den PC zu nutzen um auf das Internet zuzugreifen funktionierte dies sowohl auf Windows, als auch Linux nach ein wenig hin und her problemlos. | 2.8 |
|  | Verbindung via SSH | Dies funktionierte auf Windows via PUTTY Problemslos, auf Linux allerdings gab es ein simples Problem welches aber eine Weile an Denken brauchte. Letzendlich durfte man nicht unter Linux nach der IPv4 Adresse suchen, sondern auf dem Ev3 selbst. Die Lösung auf der Website des Projekts funktionierte überhaupt nicht. | 2.8 |
|  | Kompilieren und ausführen von simplen C++ Programmen | Mit einem GitHub-Repo um die Daten zu übertragen und den Build-essential, sowie einem g++ Command funktionierte dies, jedoch war es ein wenig kompliziert den richtigen g++ Command zu nutzen. | 2.8 |
|  | Implementierung der Language Bindings | Ausstehend | 2.8 |

Achtung: Für den fertigen Bericht muss die Formulierung besser gestaltet werden

19/20.10 ablegemechanismus für packete (3x1 technik) gebaut

20.10 chasse gebaut betrieben mit 2großen ev3 motoren an großen rädern(tank steering) und einem omnidirectional wheel (stahlkugel in kugelgelenk)

chasse enthält auch drehsensor und farbsensor(schräg auf boden gerichtet)

21.10 ablegemechanismus mit chasse verbunden, motoren/sensoren verkabelt