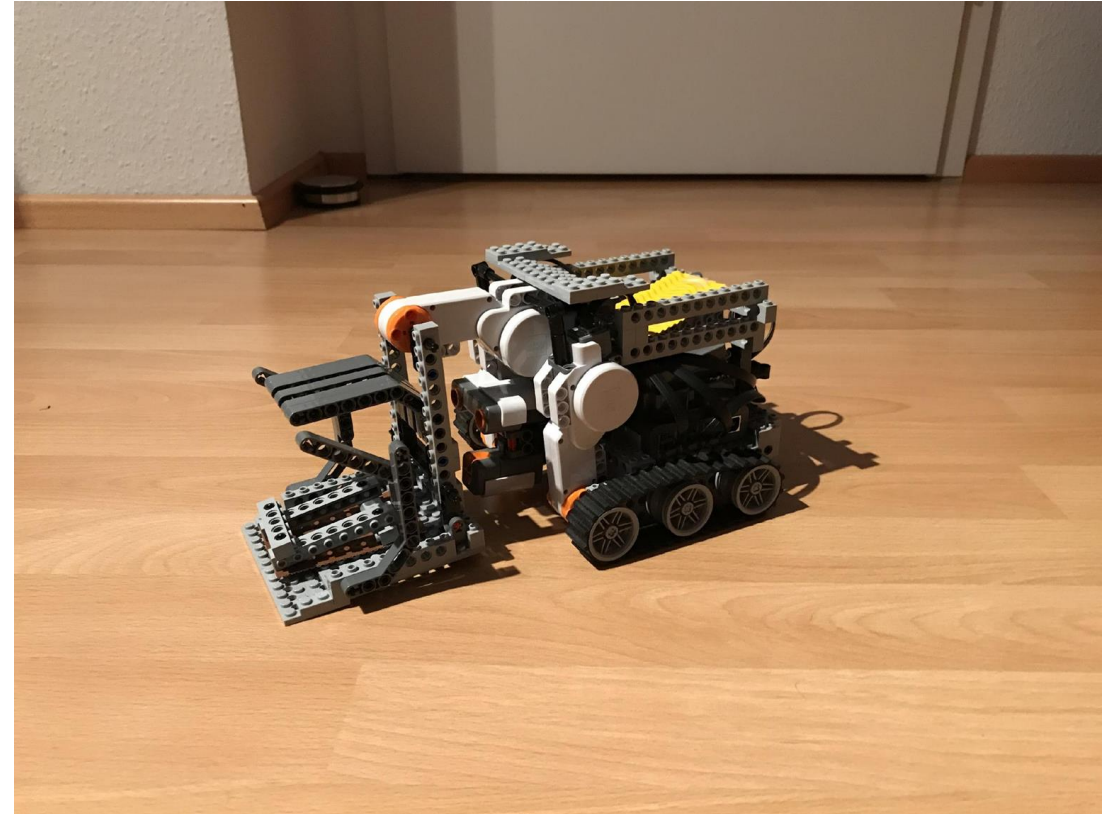


Müllsammeler-Roboter mit LEGO Mindstorms und Ada

Review

- Bau des Roboters [erledigt]
- Eigenständiges Navigieren [erledigt]
 - Verschiedene Bewegungsmuster
 - Erkennen von Hindernissen
- Einsammeln von Müll [erledigt]
 - Erkennen von Müll
 - Einsammeln mithilfe einer Schaufel
 - Ablassen in einen Behälter



Probleme

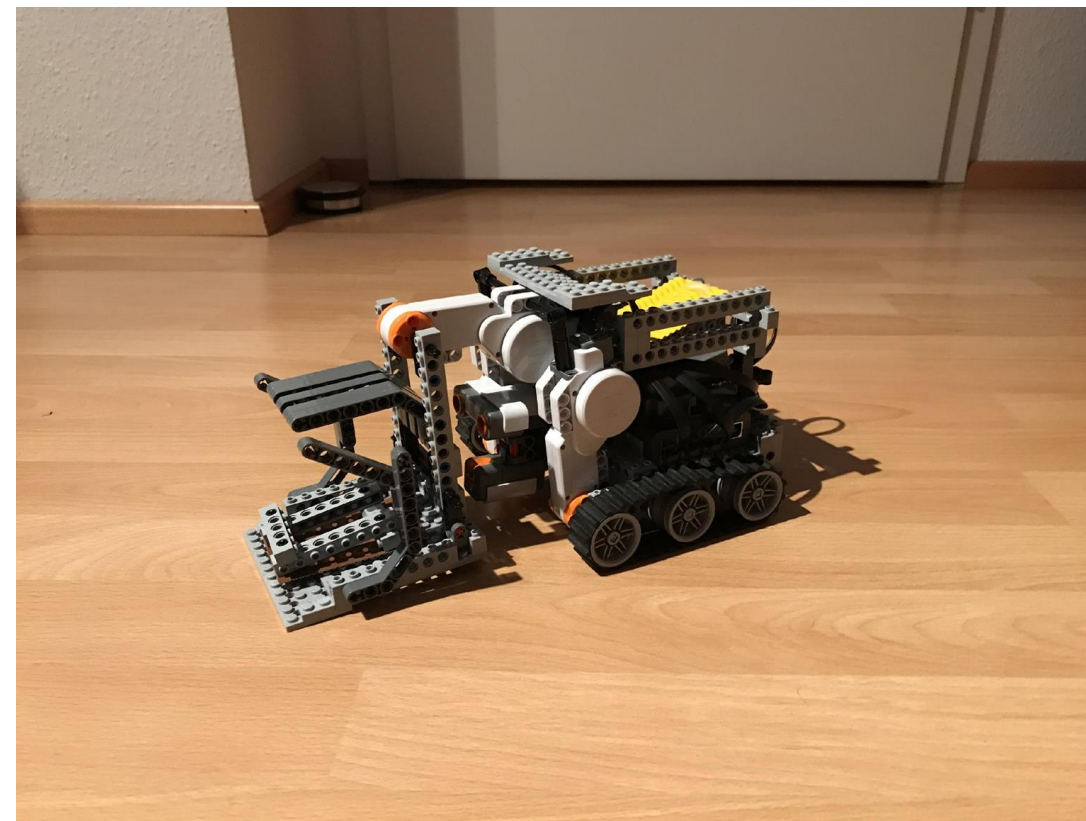
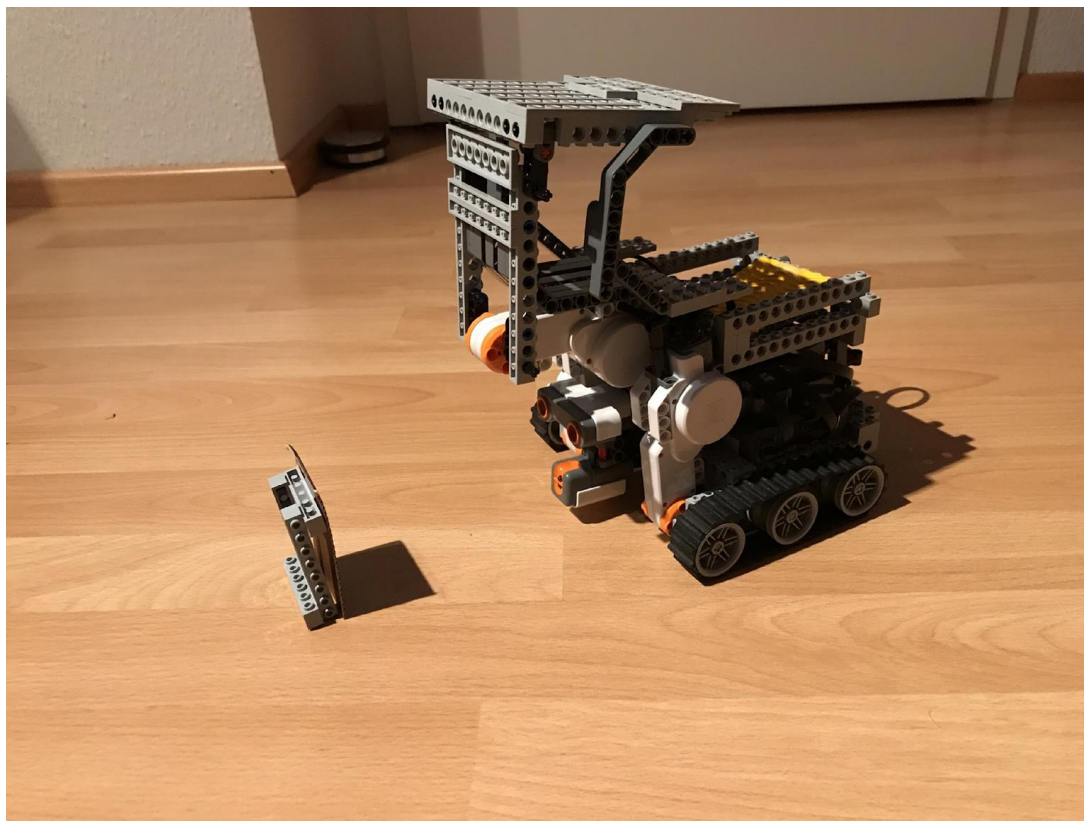
Lichtsensoren !!

- liefert unzuverlässige Werte
 - Werte für verschiedene Farben sind zu ähnlich
 - abhängig von der Beleuchtung des Raumes
- > funktioniert einigermaßen

Wahl des Gegenstands, der eingesammelt werden soll

- Größe und Farbe
 - einsammelbar ?
- > funktioniert

Aufbau des Roboters



Demo

Vielen Dank