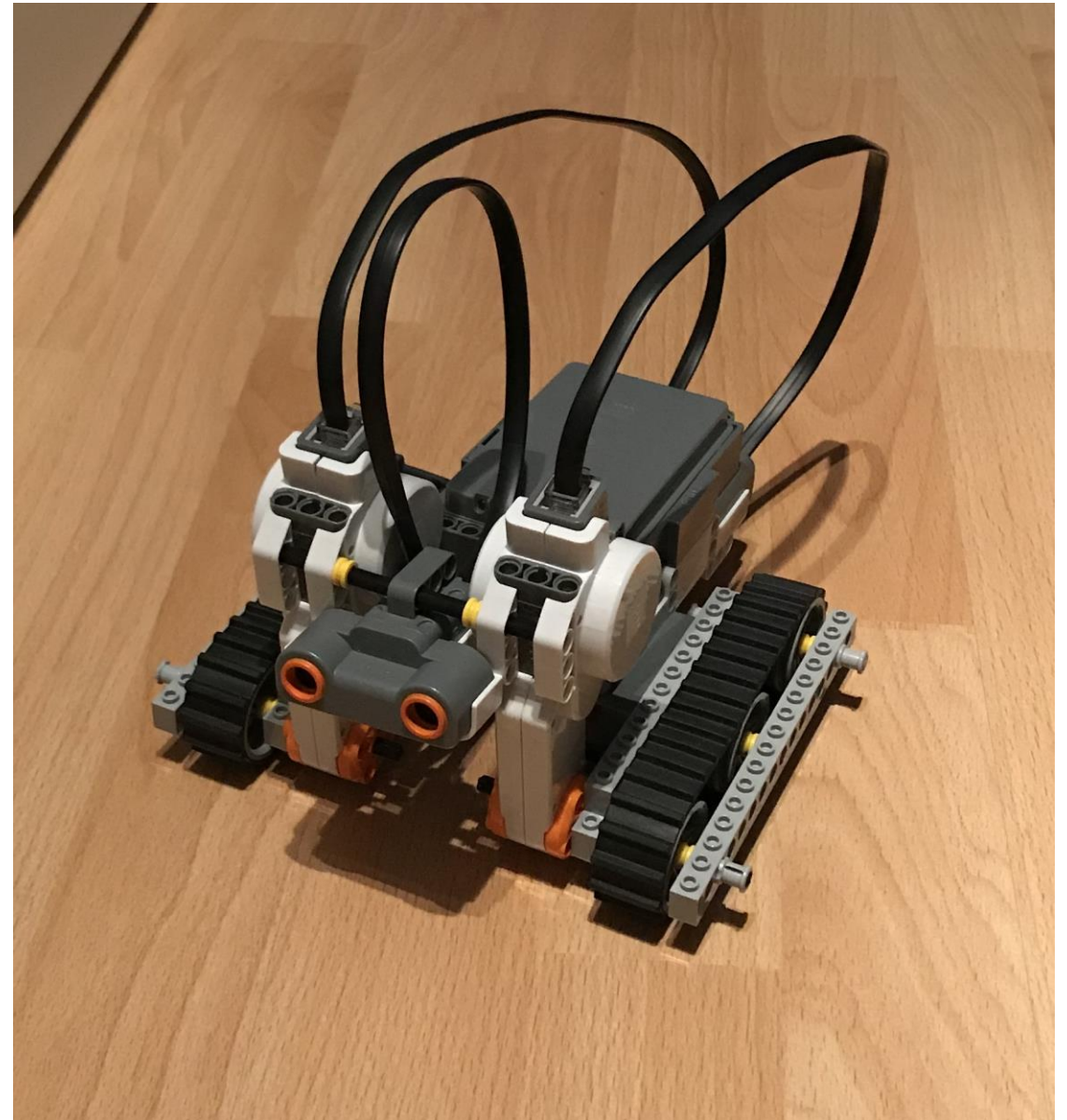


Müllsammler-Roboter mit LEGO Mindstorms und Ada

Ziele

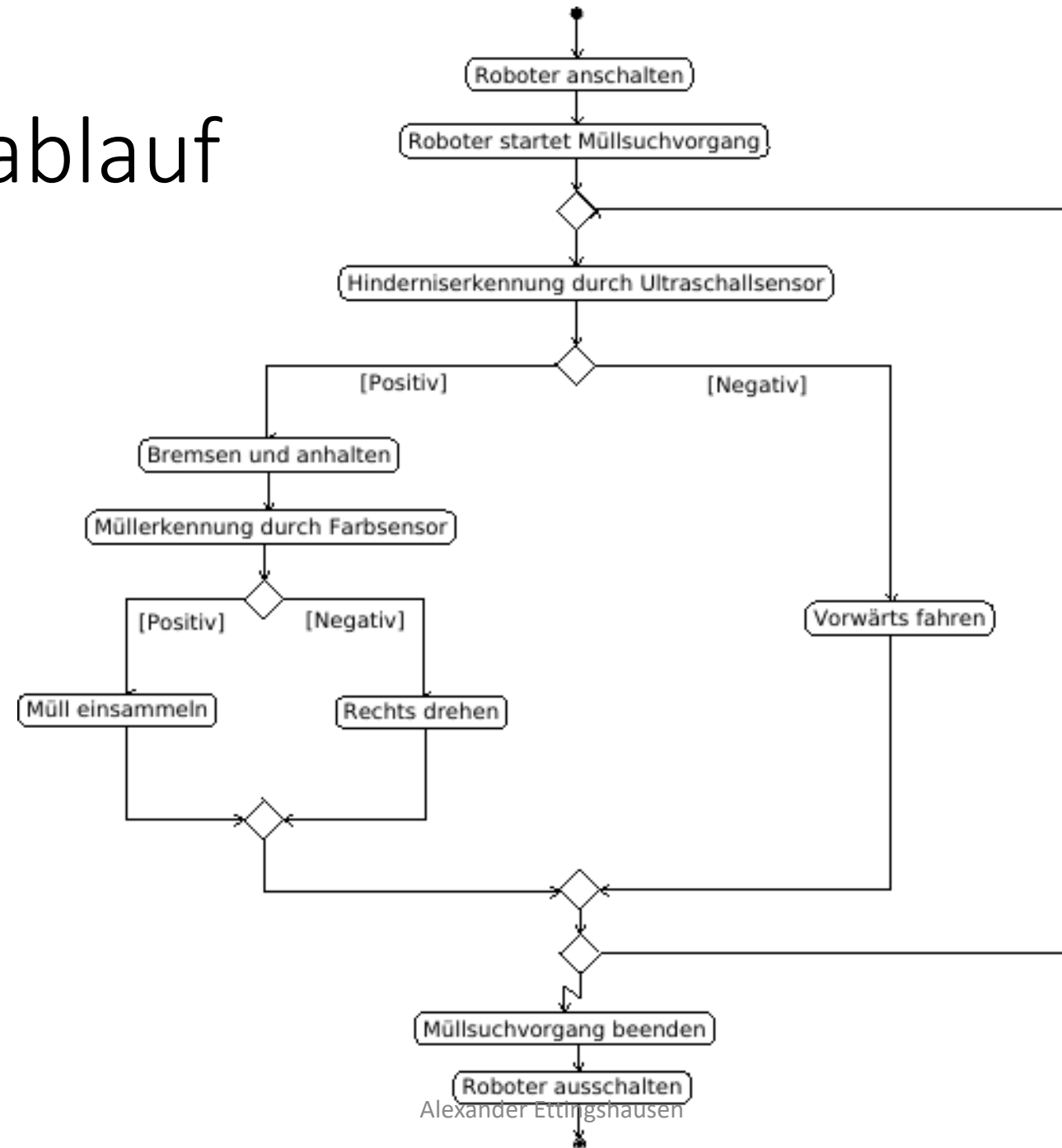
- Bau des Roboters [Prototyp]
- Eigenständiges Navigieren [erledigt]
 - Verschiedene Bewegungsmuster
 - Erkennen von Hindernissen
- Einsammeln von Müll
 - Erkennen von Müll
 - Einsammeln mithilfe einer Schaufel
 - Ablassen in einen Behälter



Materialien und Werkzeuge

- LEGO Mindstorms Education Set 9797
 - NXT Steuerungscomputer
 - Motoren
 - Verschiedene Sensoren (Ultraschall-, Farb-, Tast- und Geräuschsensor)
- Programmiersprache Ada

Betriebsablauf



Was steht noch an ?

Pflicht :

- Farbsensor zum Laufen bringen
- Schaufel basteln
- Schaufelsteuerung

Optional :

- Weiterer Ultraschallsensor
- Tasks verwenden

Vielen Dank