

ROBOTER KIT

**Stärkster und
wendigster Roboter
seiner Zeit**

PRÄSENTATION

**Fußballturnier
an der HSHL**

Campus Lippstadt, L3.1 -E02-180

Maik Spinnrath und Franziska Troja

EIGENSCHAFTEN UNSERES ROBOTER

SENSOREN

Kompassensensor
Tastsensor x2
Infrarotsensor

AUSSTATTUNG

I²C- Bus
Schuss- und Greifarm
Aussichtsplattform
Hinderniserkennung
7 Kabel mit je 6 Adern
Übersetzung für schnelle Schüsse
Ausweichmechanik um Festfahren
zu vermeiden

MOTOREN

3 Servomotoren
→ Zwei Fahrmotoren (unabhängig
voneinander)
→ Motor für Fang und Schuss
Mit eingebautem Drehsensor

PROGRAMMIERUNG

NXC (Not eXactly C)
Auf Brick Command Center

