

VP Industrial & Scientific Robotics

Projekt „Light-Bot“

Team: Herzog Thomas & Kowatsch Nicole

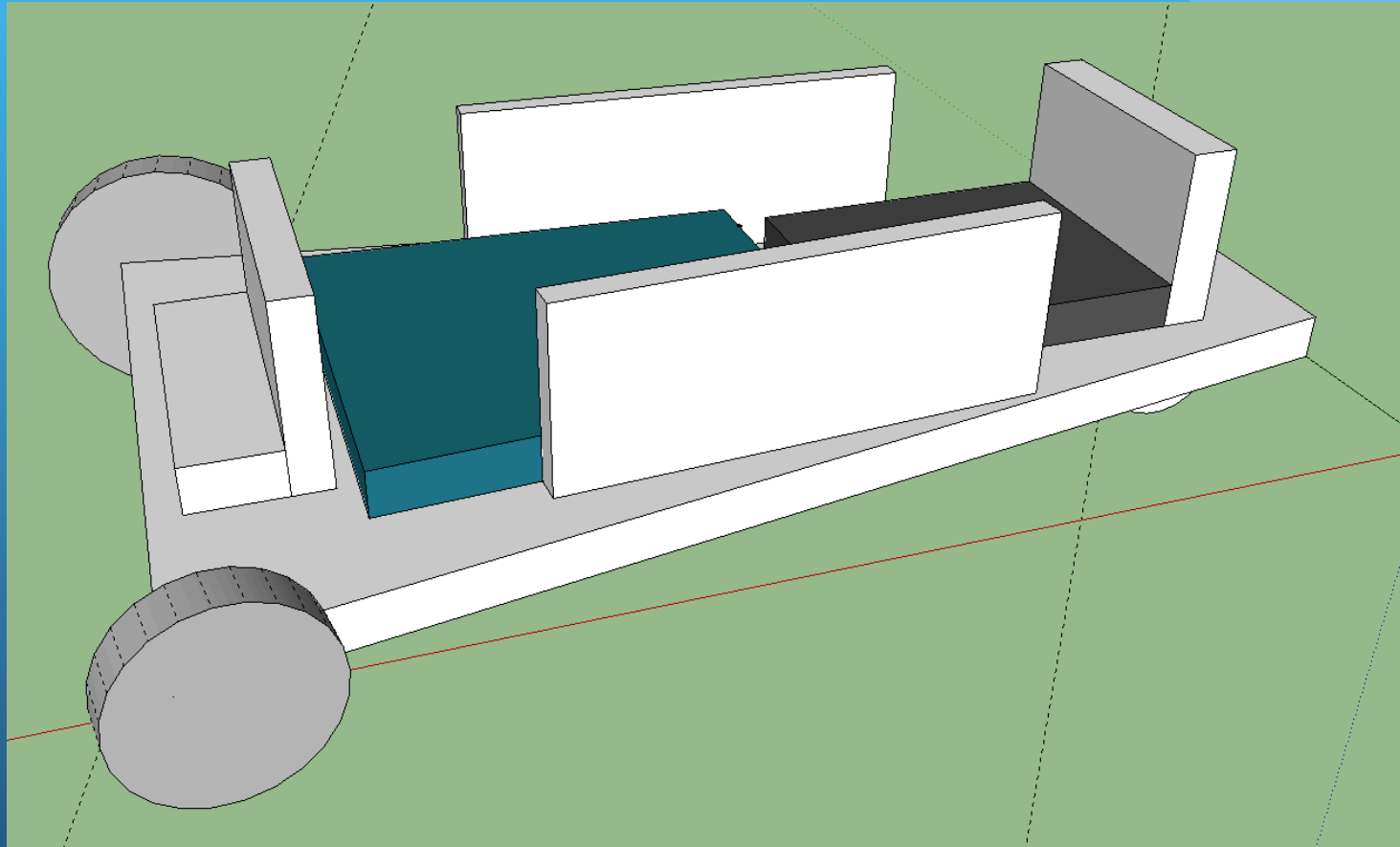
Idee

- Mobiler Roboter
- Folgt einer (roten) Lichtquelle
- Erkennt und umfährt Hindernisse

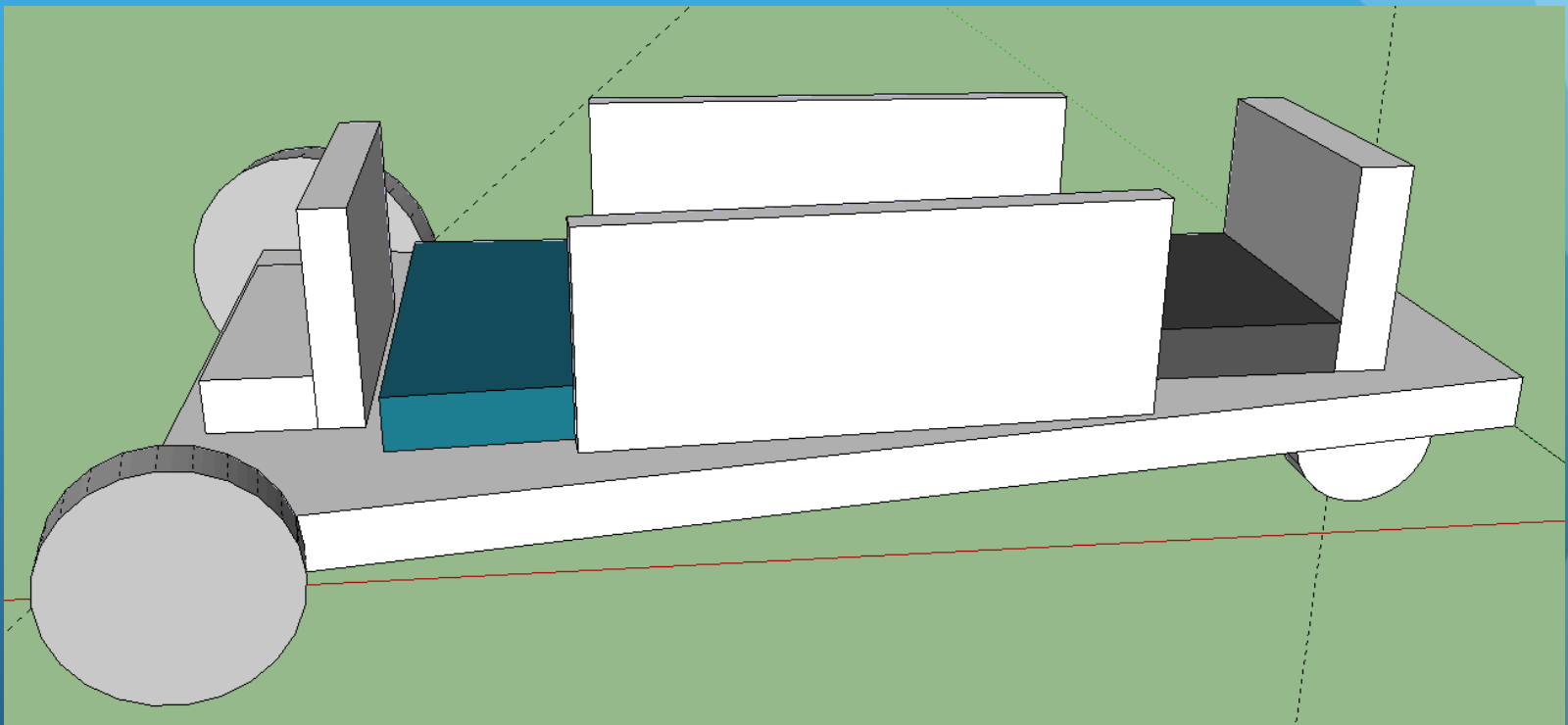
Aufbau

- Zwei Räder mit Servo Antrieb
- Ein zusätzliches Rad für die Balance
- 1 Range Sensor zum Ausweichen von Hindernissen
- 2 - 4 Licht Sensoren
- Arduino UNO R3 Board
- Batteriebetrieb

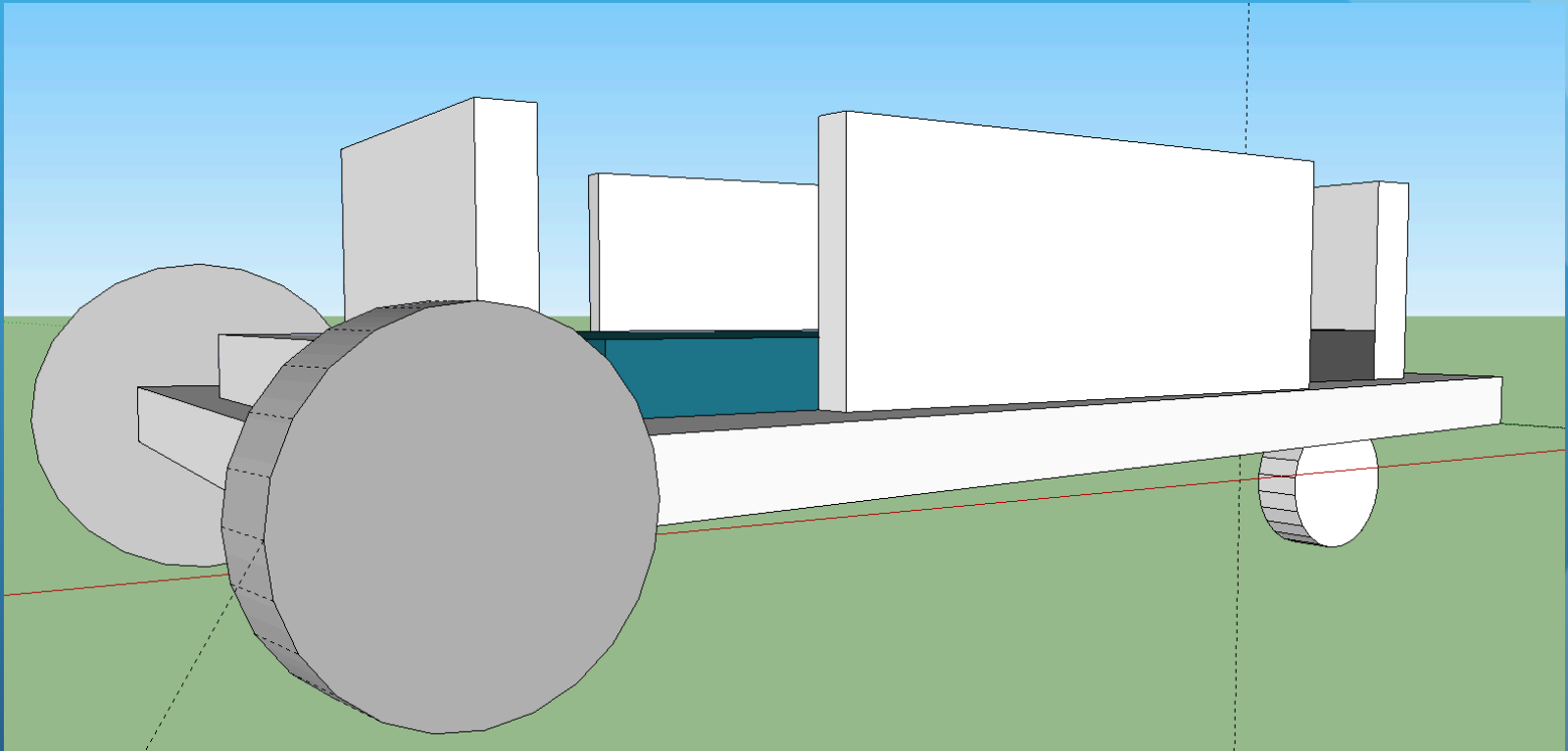
Modell mit 4 Licht-Sensoren



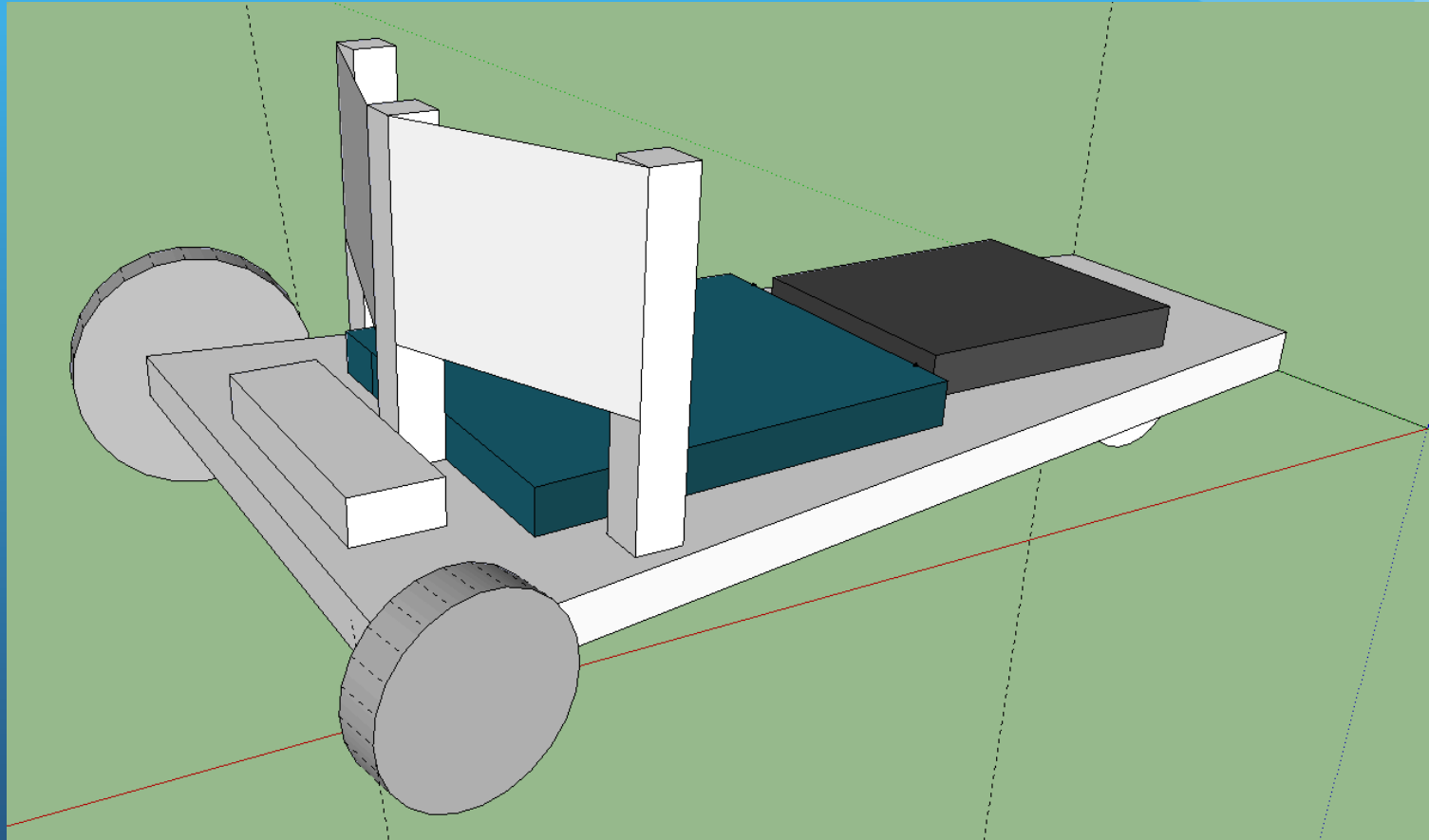
Modell mit 4 Licht-Sensoren



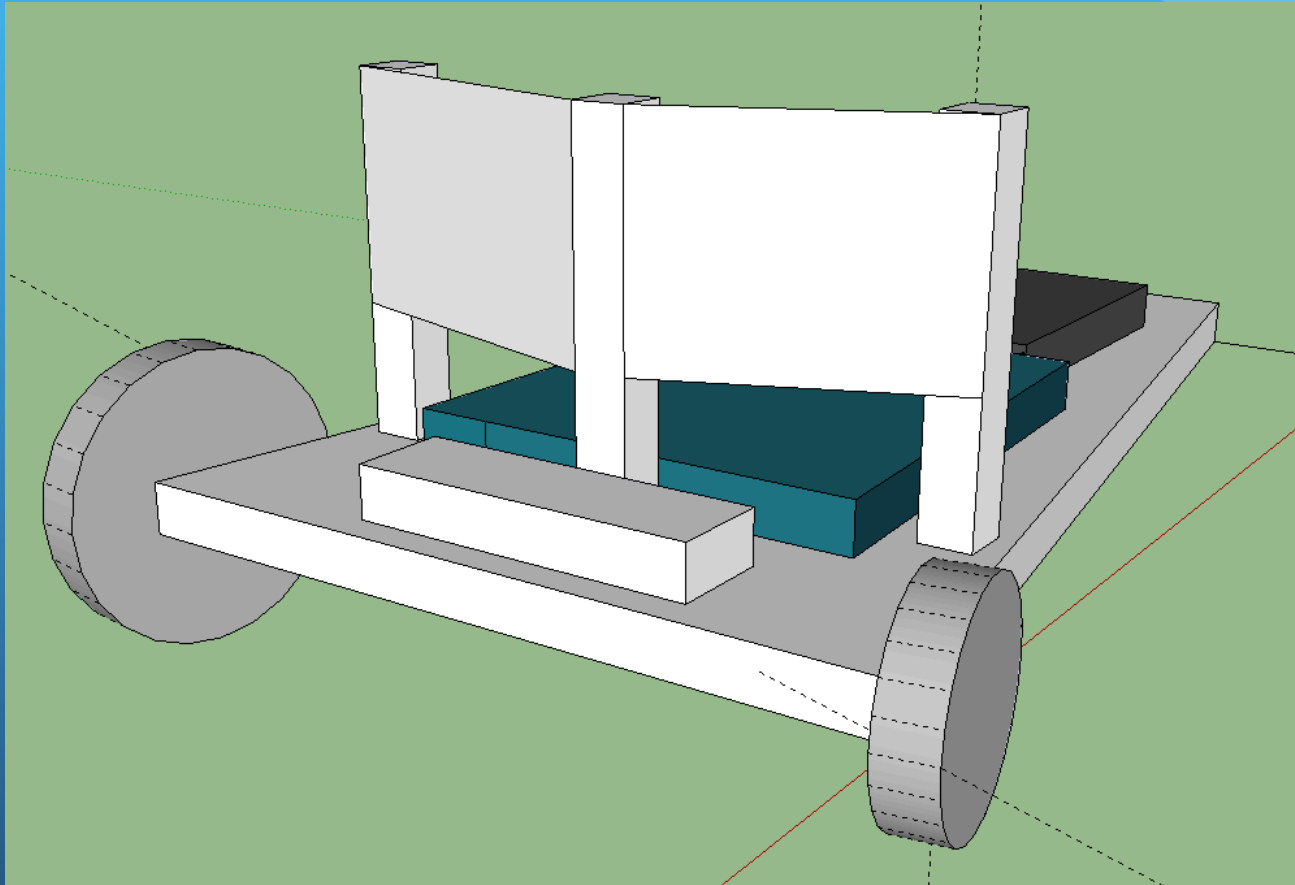
Modell mit 4 Licht-Sensoren



Modell mit 2 Licht-Sensoren



Modell mit 2 Licht-Sensoren



Zeitplanung

