

# 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

I<sup>2</sup>C- 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

