



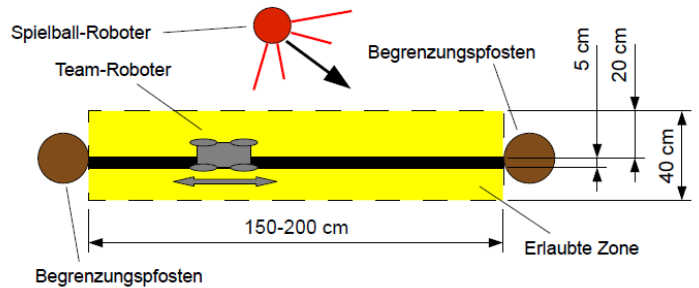
Studiengang Technische Kybernetik der Universität Stuttgart

ROBORACE 2011

Das Losglück war uns diesmal hold, von drei angemeldeten Teams wurde eines ausgewählt, um die Aufgabe des diesjährigen Roborace der Uni Stuttgart zu stemmen. Wer das Spiel Pong noch kennt, wusste was uns erwartete, ein

„Torwart“ der zwischen zwei Pfosten auf der Linie hin und her fährt um einen Roboter mit IR-Ball berührungslos abzuwehren. Die Aufgabe hatte es in sich, aber wir waren hochmotiviert. (Aufgabe im Detail)

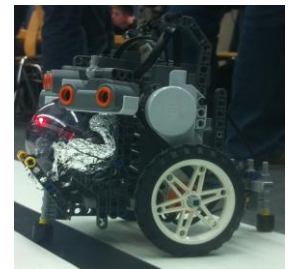
In mehreren Treffen arbeitete das Team mit Eifer an der Lösung des Problems. Pünktlich zur Qualifikation wurde dann auch die erste Teilaufgabe gelöst.



Mit einer pfiffigen Mischung aus Konstruktion und Programmierung fuhr der Roboter zwischen den Pfosten ohne die Linie zu verlassen. Mit uns am Start war auch ein ehemaliger Schüler des RMG mit seinem Studententeam. Ihre Lösung lies bei uns kurzzeitig Neid aufkommen, aber abgerechnet wird am Ende.

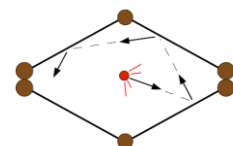
Mit der Quali in der Tasche ging es dann an die Abwehr des Ballroboters, wobei die Verknüpfung zwischen fahren und auf IR-Signal reagieren echt schwierig war. Einige Technologiewechsel und Umbauten später war es dann geschafft und wir traten in der Vorrunde an.

Unser Team „Brücke dreht sich um“ drückte die Daumen, aber schnell wurde klar, dass die Aufgabe mit dem echten Ball (der uns ja in der Schule nicht zur Verfügung stand) funktionierte.



Die Schiedsrichter gaben das Spiel frei, der Ballroboter bewegte sich, von einem Team abgewehrt, lief er auf unsere Bande zu, aber unser Roboter zuckte und wehrte den Angriff ab, der Ball ging an einer anderen Bande ins Aus und da waren es nur noch drei. Auch die nachfolgenden Ballkontakte konnten gut pariert werden, erst ein Schlenker ins kurze Eck wurde uns zum Verhängnis. Immerhin Platz 2 im ersten Match und 5 Punkte. Mit Hochdruck wurde an der Programmierung gearbeitet, um für den zweiten Durchlauf die Chancen zu verbessern. Das Spiel verlief gut bis unser Roboter am Pfosten stehen blieb nach einer erfolgreichen Abwehrreaktion. Dies war eine brenzlige Situation, der Ball lief über die

zwei gegenüberliegenden Banden, so dass das IR Signal nicht empfangen werden konnte, dann drehte sich der Ballroboter im spitzen Eck und lief auf unsere Bande zu, aber die Entfernung war zu weit und so dass der Ball passierte. Leider nur 3 Punkte es wurde eng. Am Ende fehlte nur ein Punkt





für das Finale, aber nachdem die Enttäuschung verfliegen war, überwog die Freude über die geleistete Arbeit. Wenn das Losglück es will sind wir 2012 wieder dabei.

