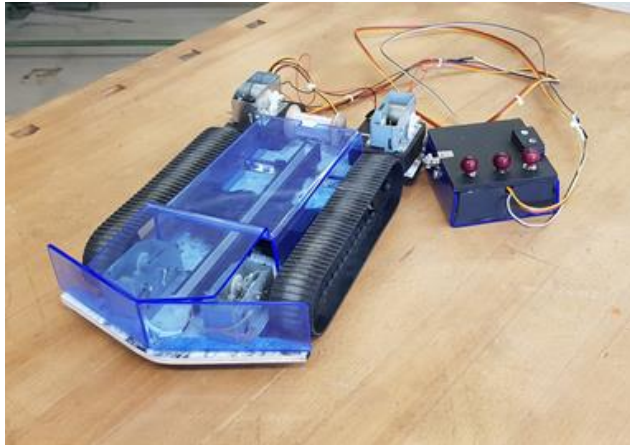


Die Mobilität

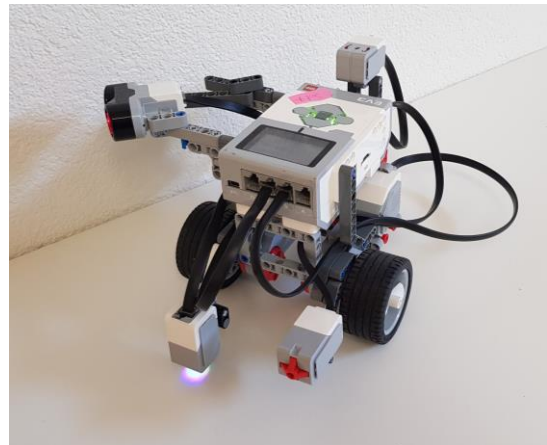
In unserem Vortrag wird es um die Mobilität in Kombination mit Robotern gehen. Könnte es sein, dass es nur noch selbstfahrende Autos oder Elektroautos gibt?

Der Windenroboter



Das ist unser Werkroboter. Auch hier ging es um das Thema Mobilität. Darum kann er mit seinen Raupen in alle Richtungen fahren. Steuern kann man ihn mit der selbstgebauten Fernsteuerung. Als zusätzliches Feature hat er eine Seilwinde, mit welcher er sich abseilen, an einer senkrechten Wand hinaufziehen oder etwas hinablassen kann. Sein spezielles Design wurde extra für ihn konzipiert und angepasst.

Der Legoroboter



Den Legoroboter haben wir programmiert. Er kann selbständig einparkieren, einer Linie folgen und an einer Kreuzung die Richtung auswählen. Damit haben wir unser eigenes autonomes Fahrzeug geschaffen. Der Fahrer kann aber immer noch die Richtung bestimmen. Deshalb kann man ihm mit den Pfeiltasten die Richtung angeben.

Der Ablauf

- Vorstellung der Mitglieder und ihren Rollen
- Die Forscherfrage, bei der wir veranschaulichen, wie die Mobilität 2030 aussehen kann
- Die Konstruktion des Werkroboters und wie er in Aktion aussieht
- Die Programmierung des Legoroboters
- Das Video, welches die Mitglieder des Teams in Aktion zeigt.

Wir hoffen, dass Ihnen unser Vortrag gefällt. Wenn Sie noch Fragen haben, können Sie diese am Ende der Präsentation stellen.

Viel Vergnügen wünscht das Team Anonymous!