

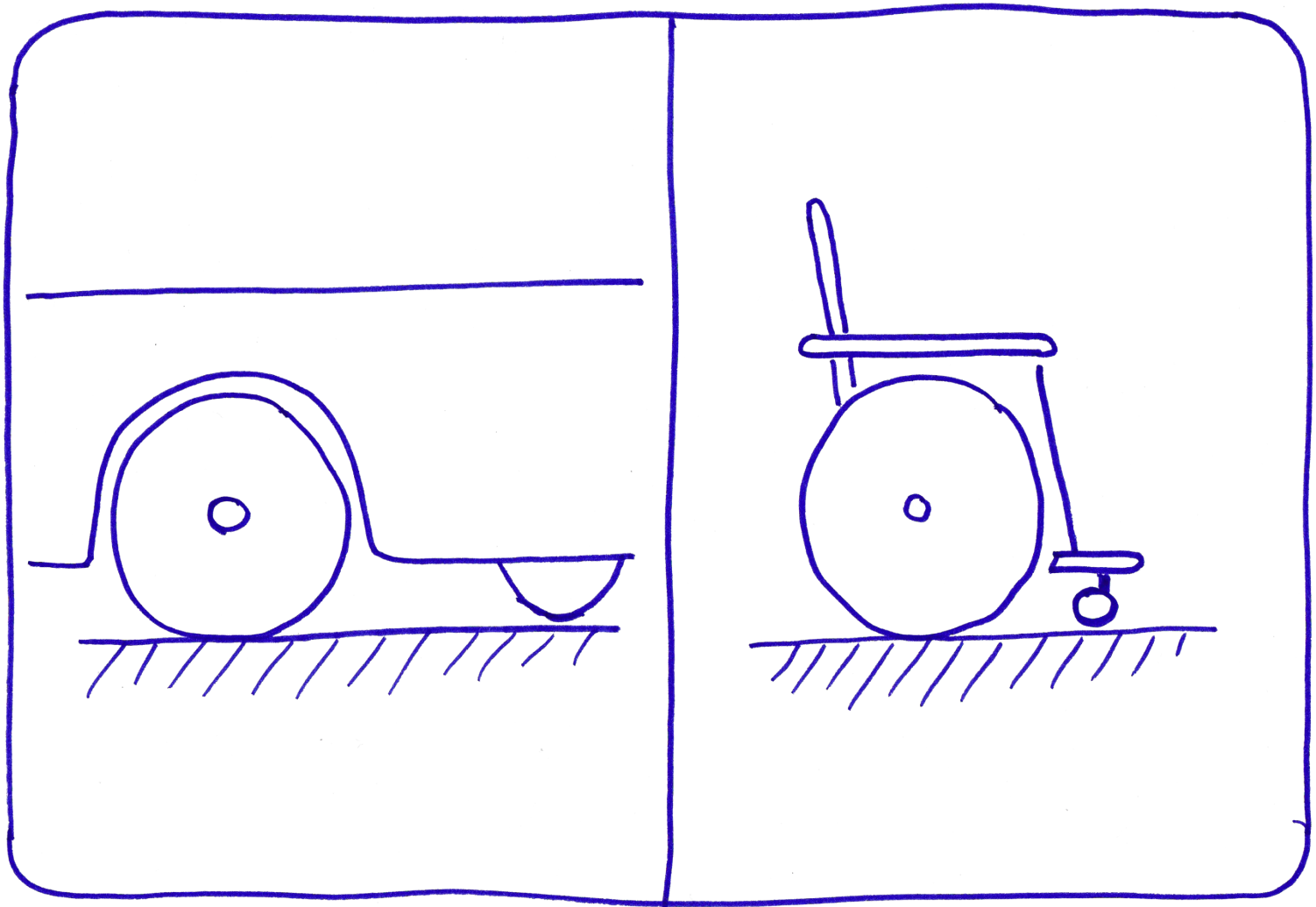


Thymio II: Vom Alltäglichen zur Robotertechnologie

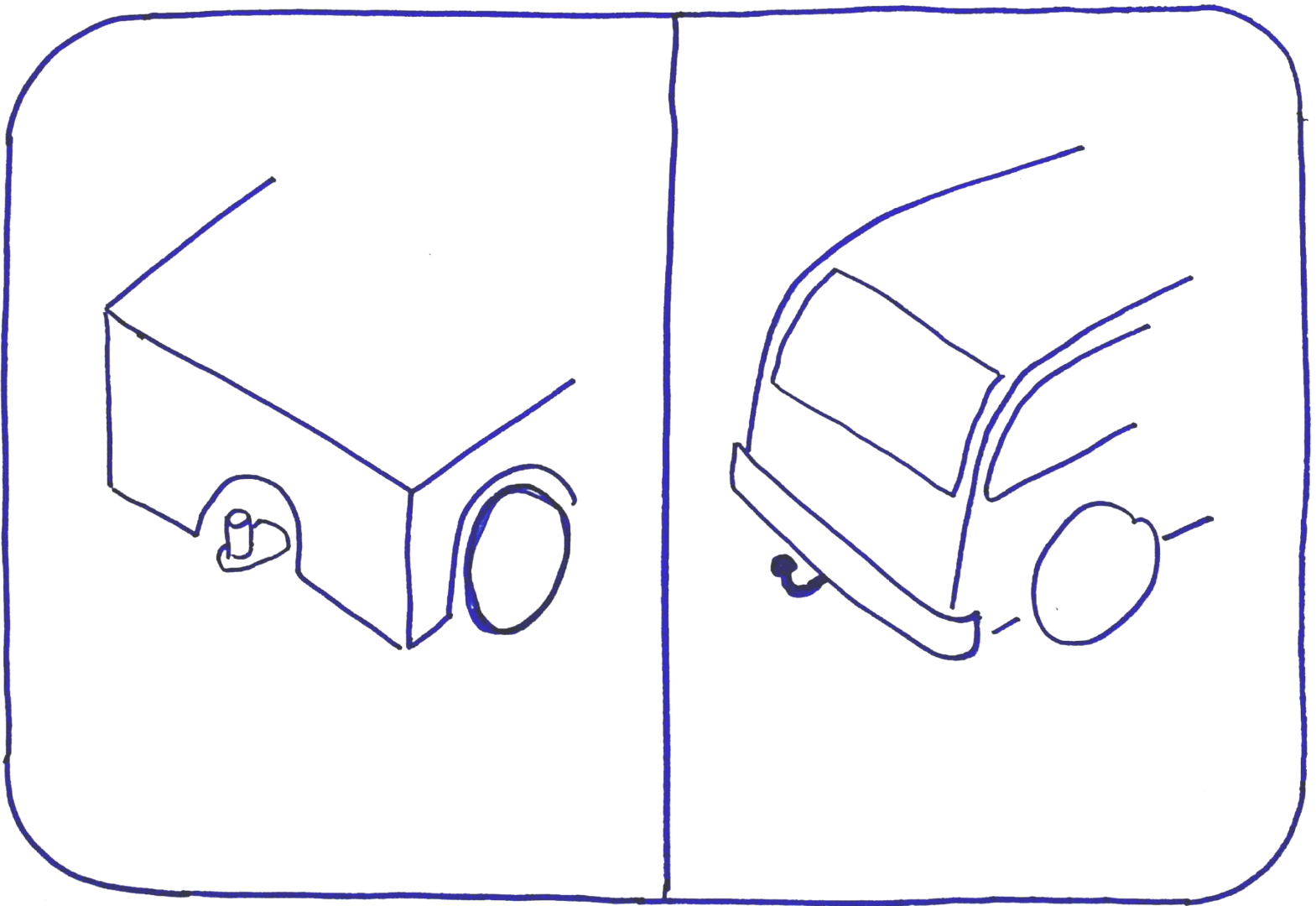
Francesco Mondada, Fanny Riedo

Laboratoire de Systèmes Robotiques, EPFL

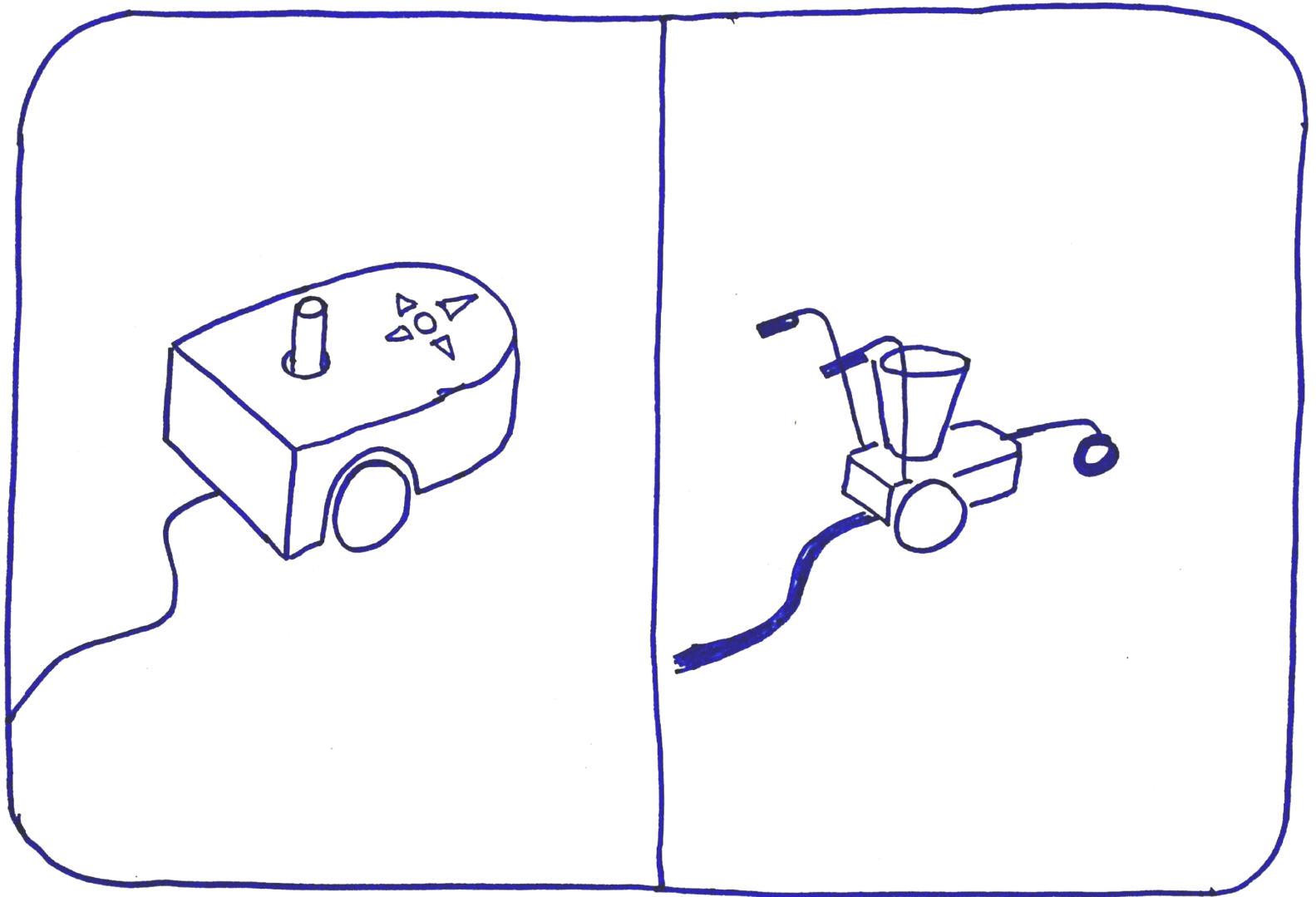
übersetzt von B.Stotz



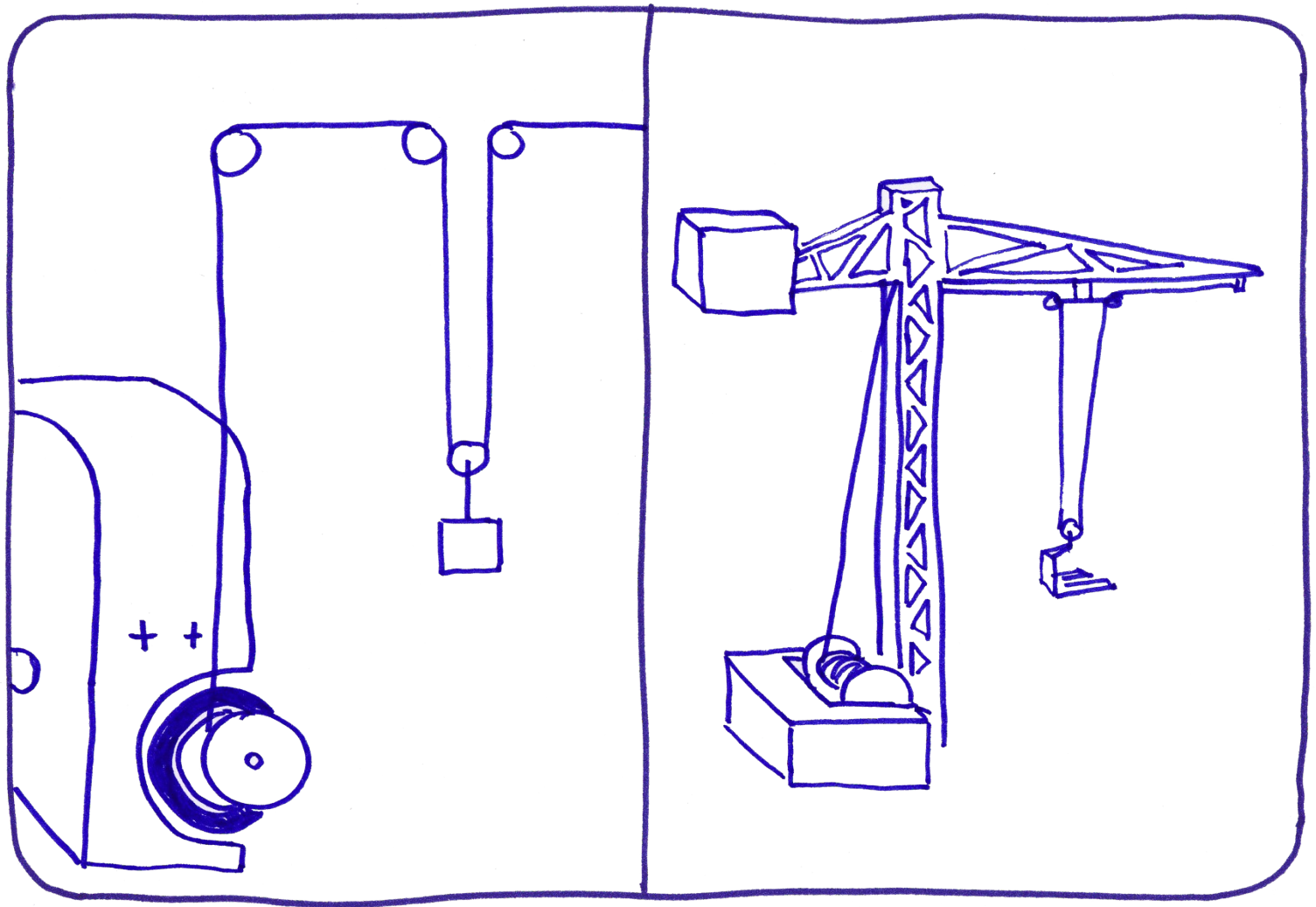
Zwei nach hinten versetzte Räder und ein Aufstützpunkt wie bei einem Rollstuhl



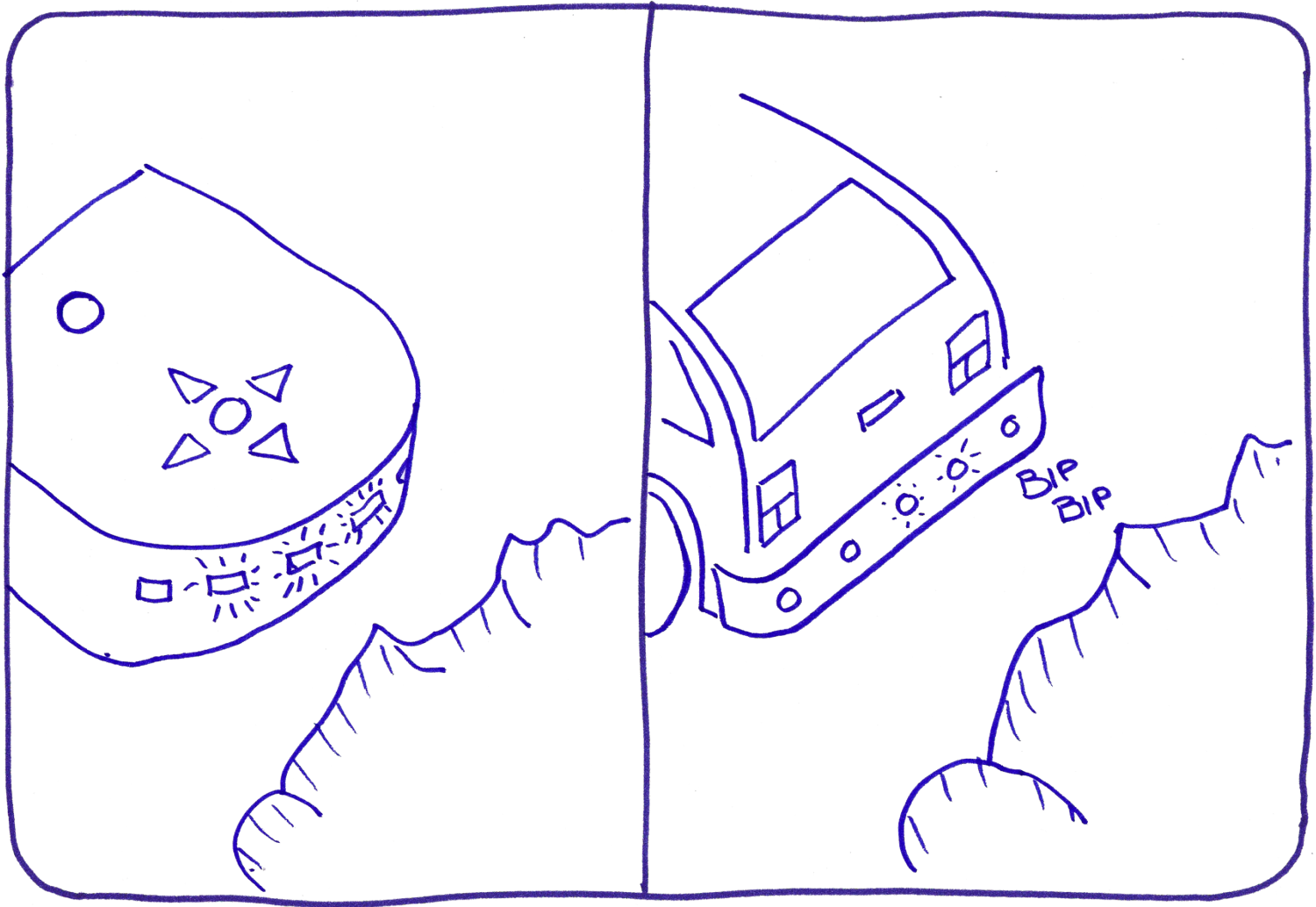
Eine Anhängerkupplung wie sie bei Autos für Anhänger und Wohnwagen benutzt wird



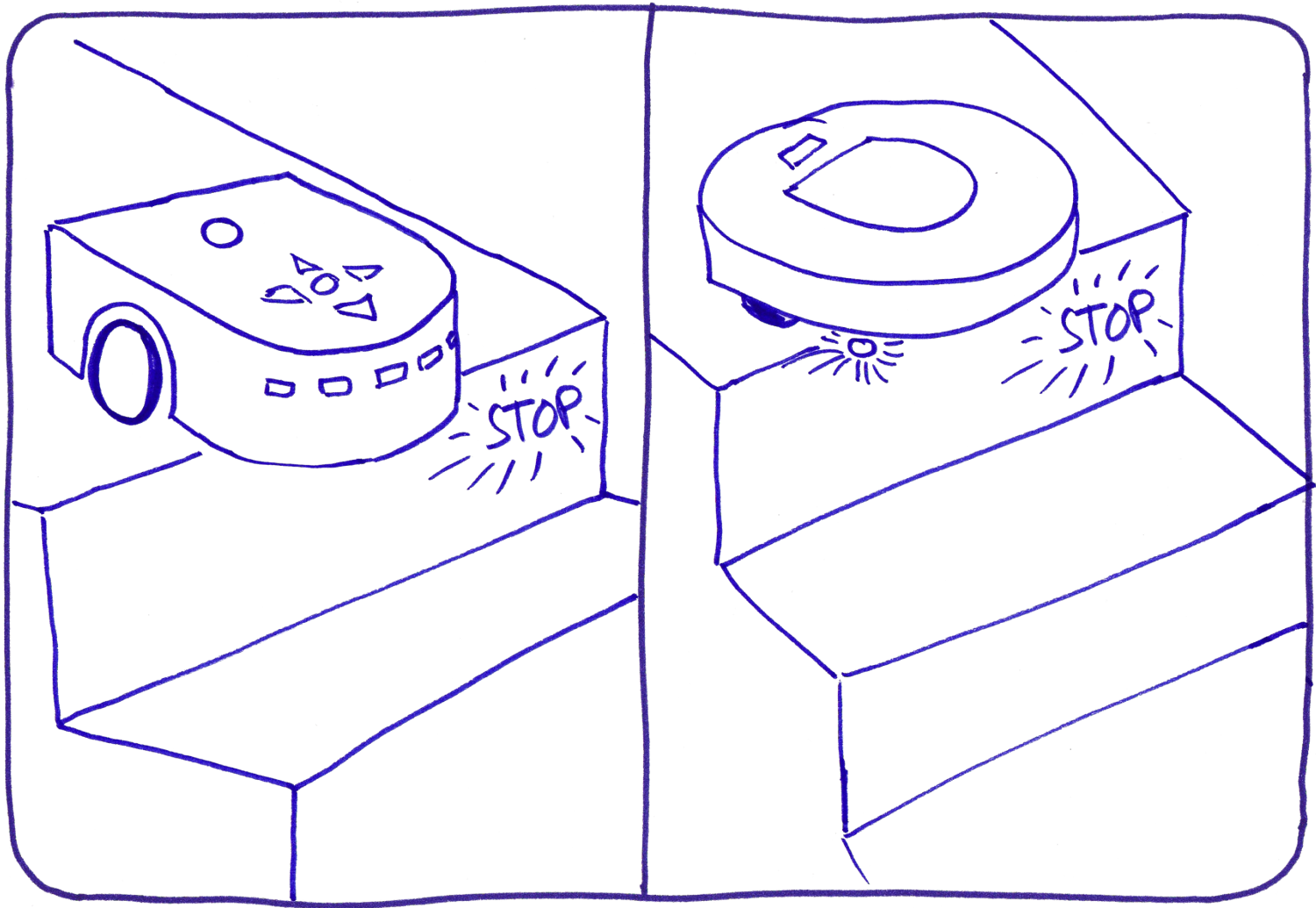
Ein Loch für einen Filzstift um zu zeichnen wie bei den Maschinen, welche Markierungslinien auf die Strasse malen



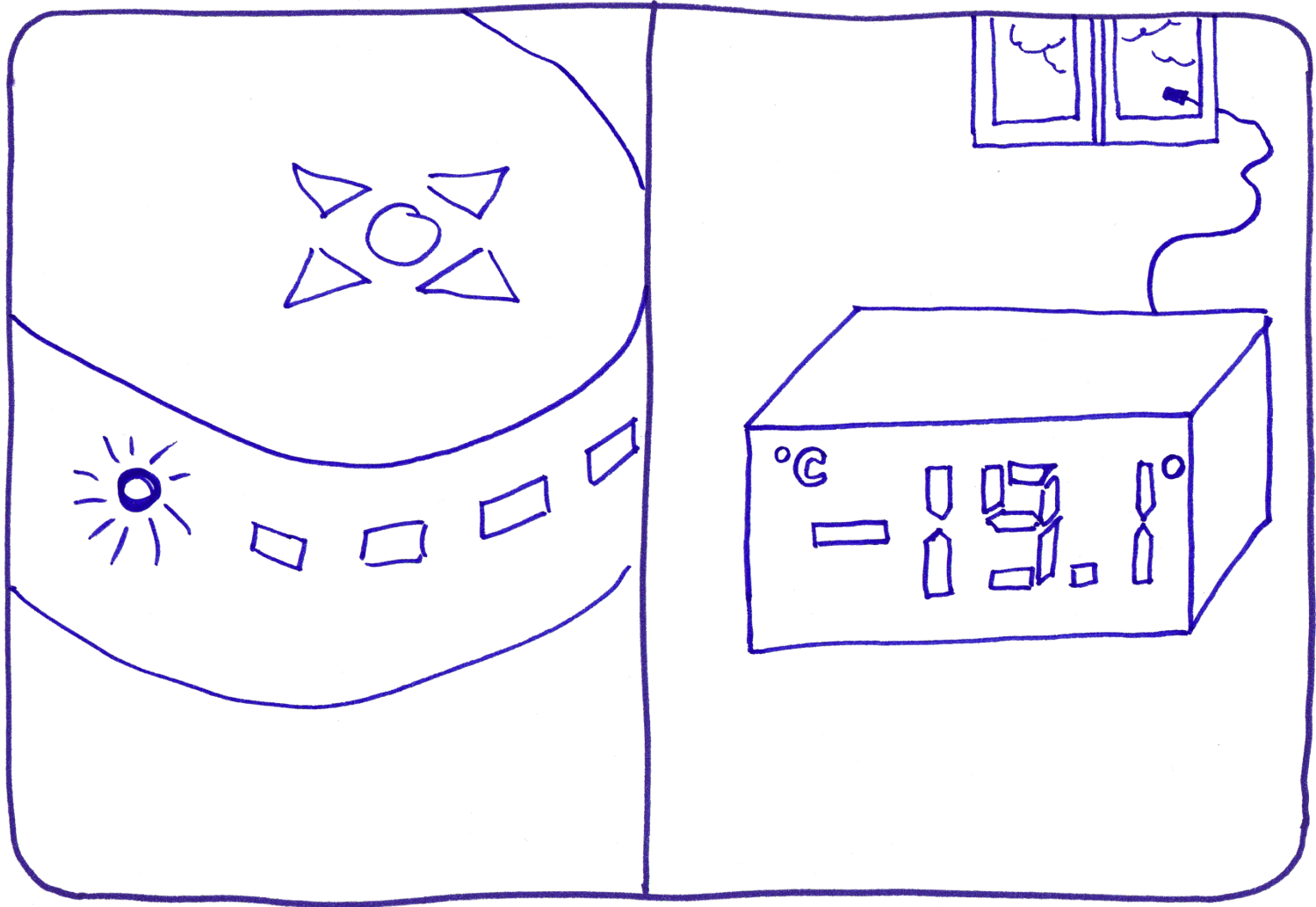
Anbaustellen für Bauklötze auf der Hülle und auf den Rädern um eigene Aufbauten anzubringen, wie zum Beispiel eine Seilwinde für einen Kran



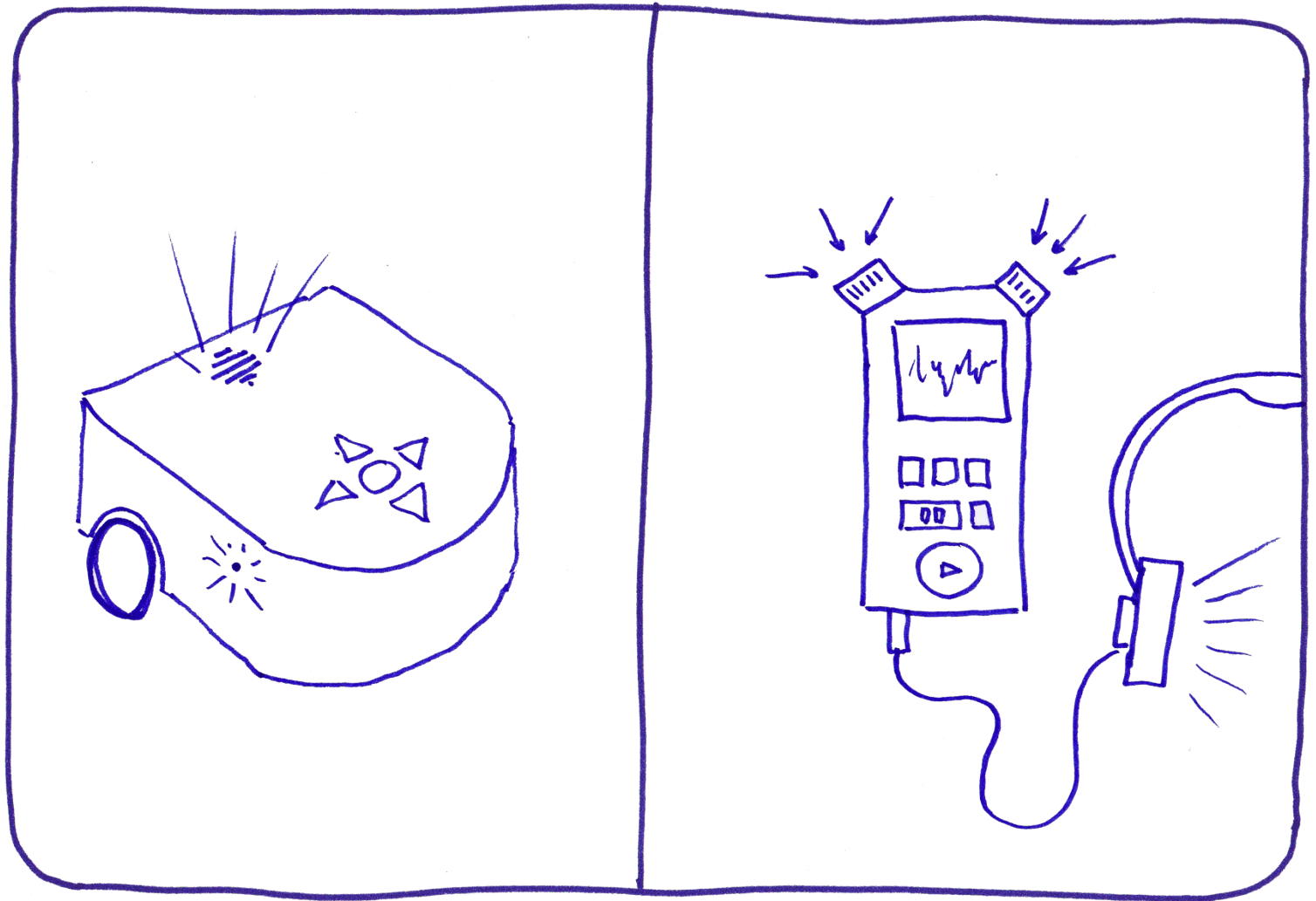
Abstandssensoren welche Hindernisse erkennen wie bei den Einparkhilfen bei Autos



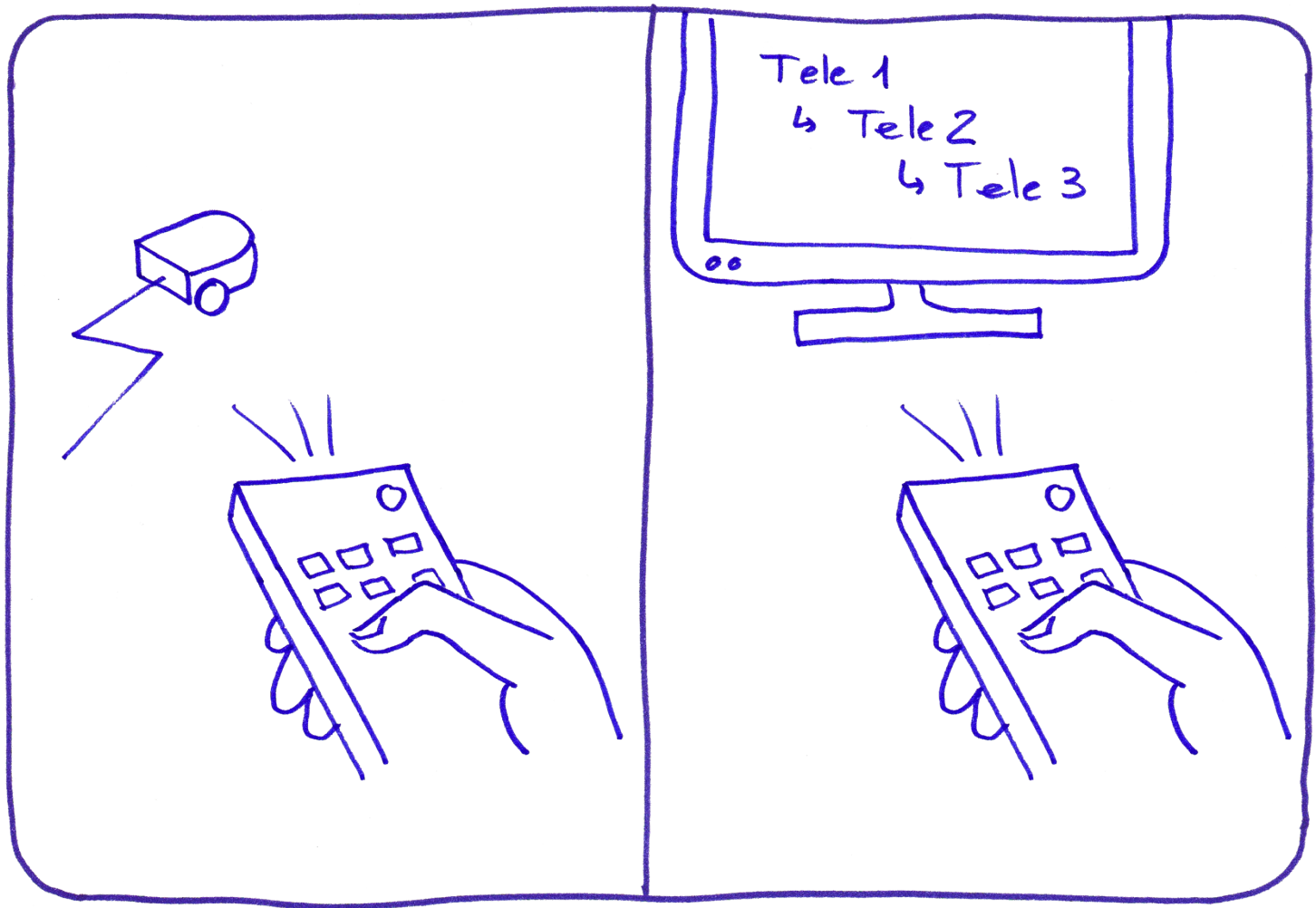
Bodensensoren welche verhindern in ein Loch zu fallen wie bei Staubsauger-Robotern



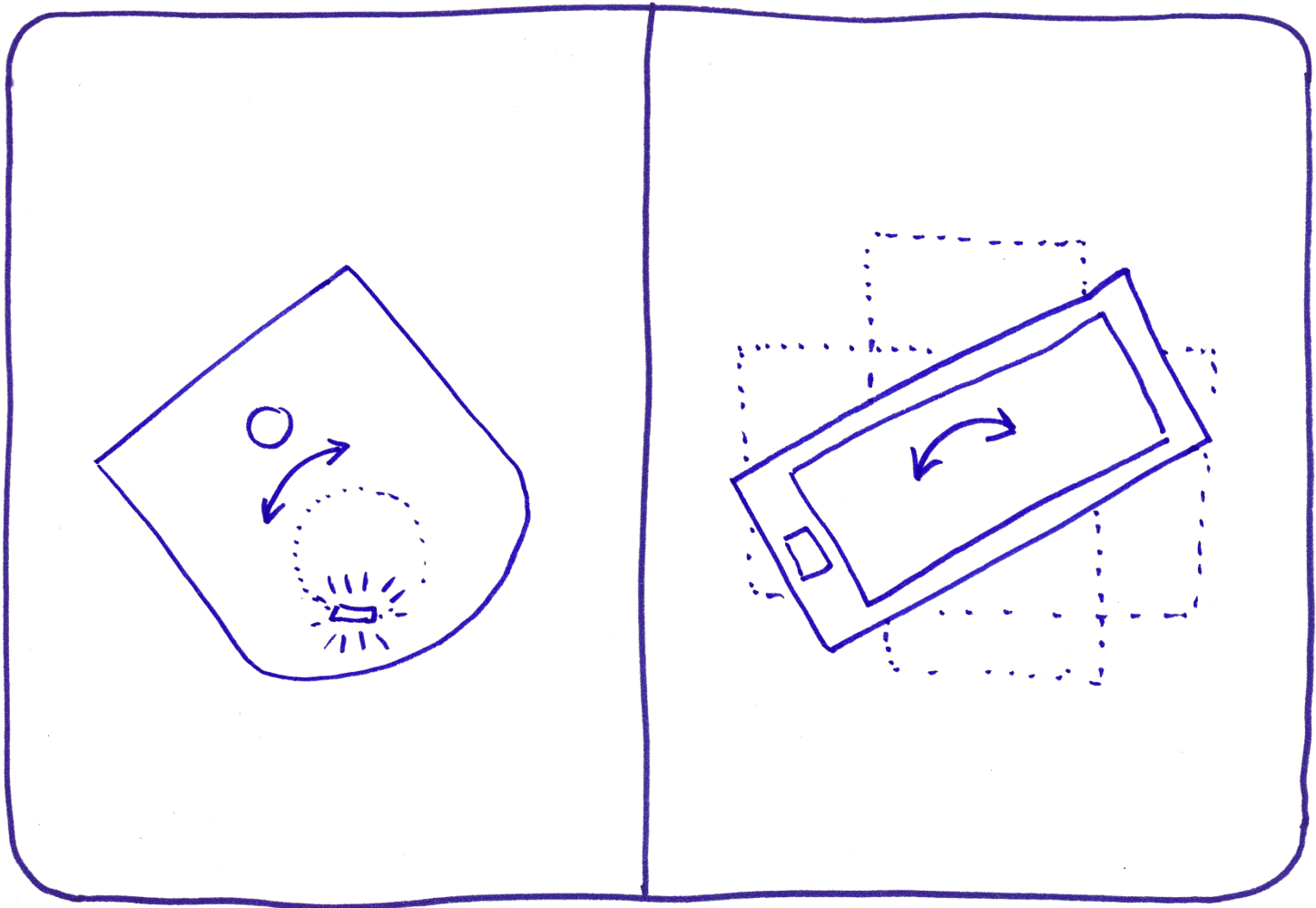
Ein Temperatur-Sensor wie bei einem digitalen Termometer



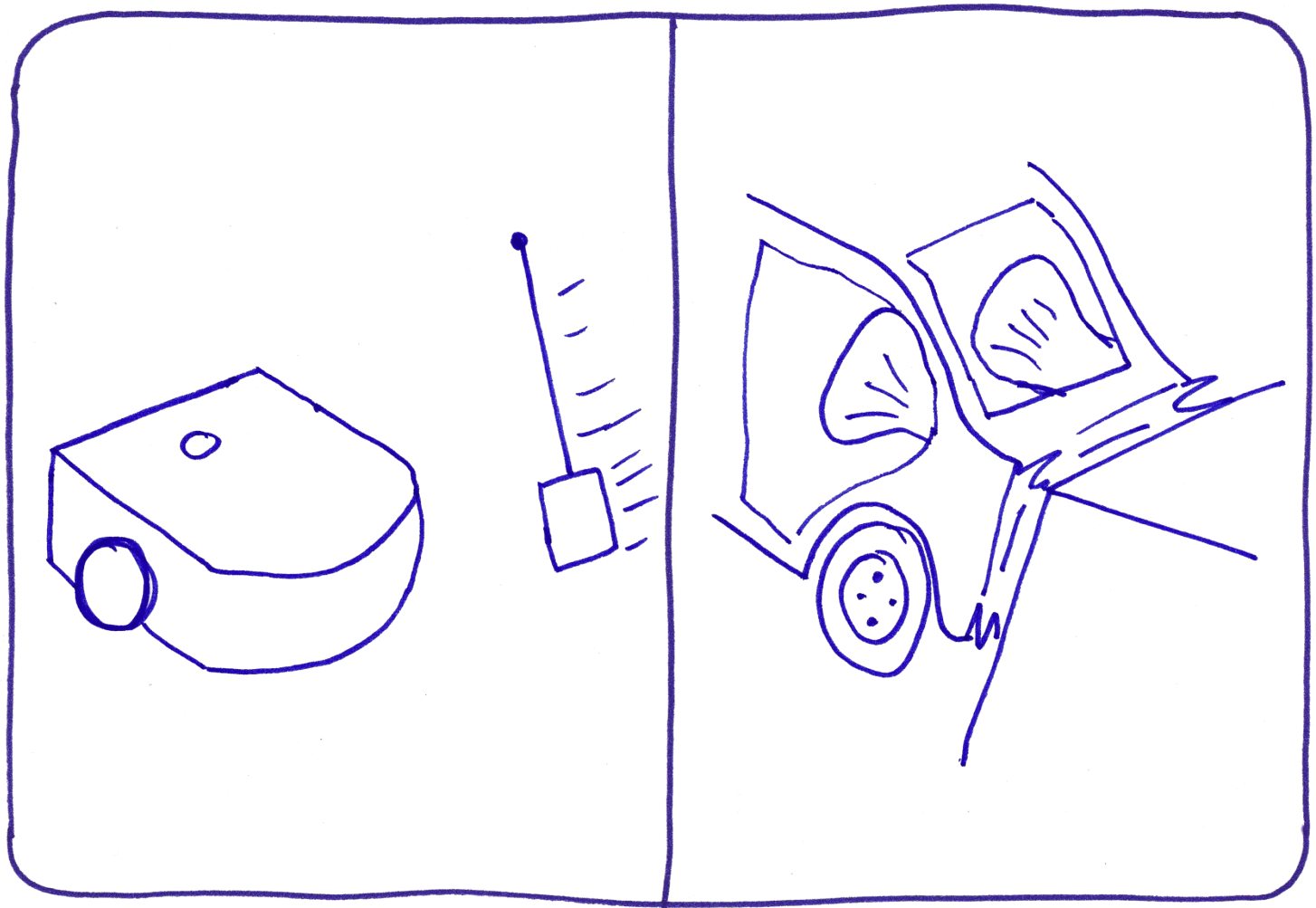
Ein Mikrofon und ein Lautsprecher wie bei einem MP3-Playern



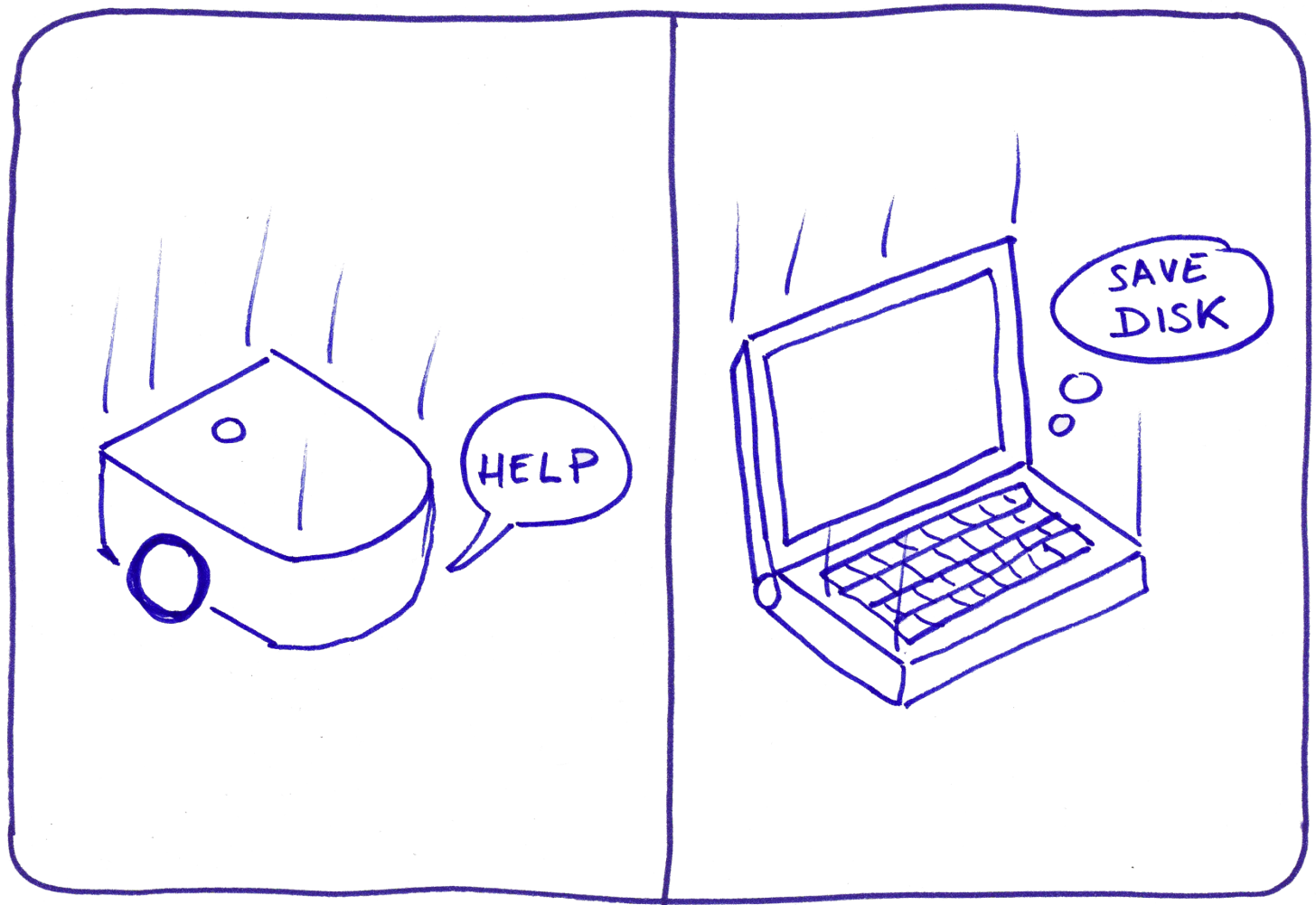
Eine Infrarot-Fernsteuerung wie bei einem Fernsehgerät



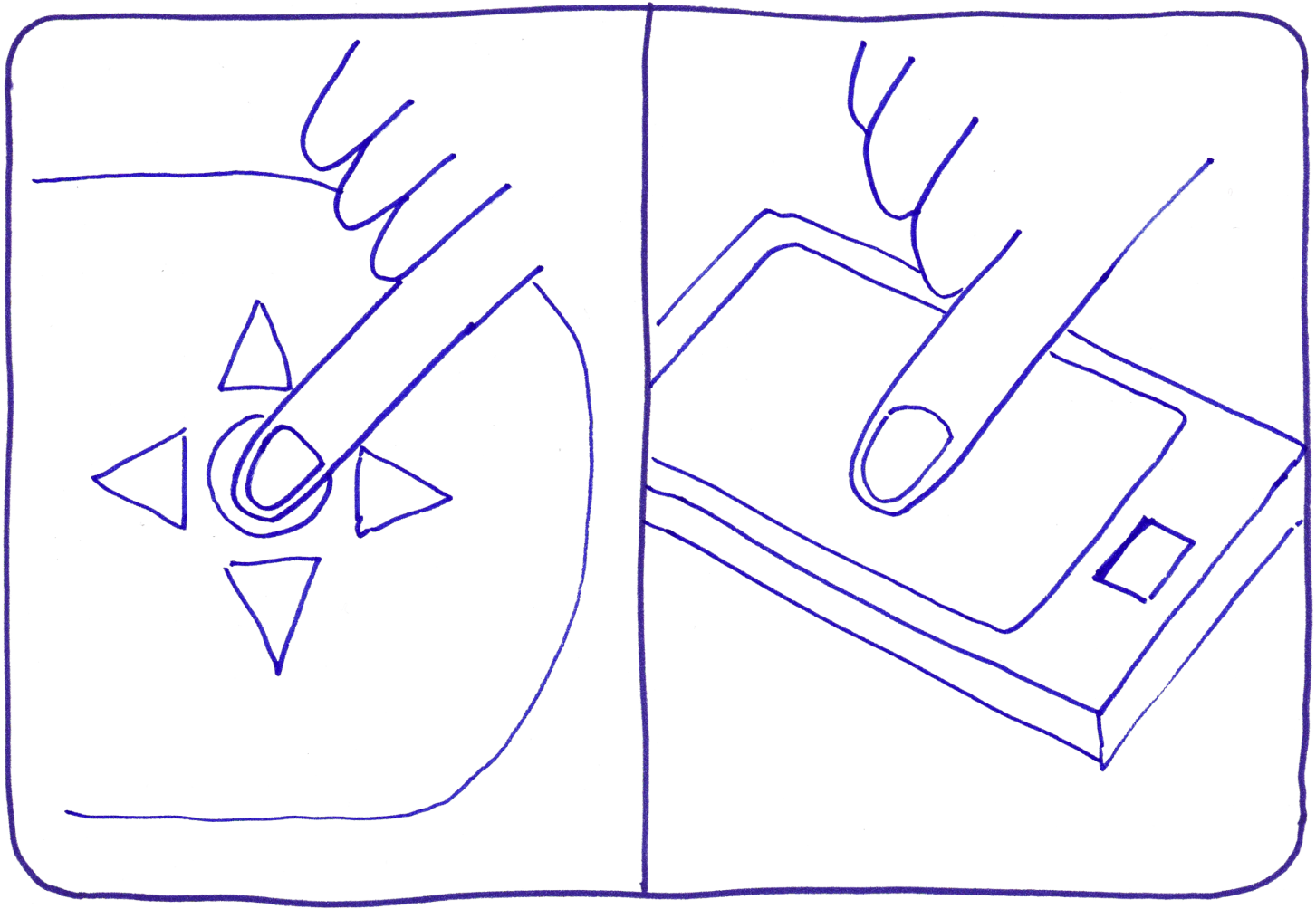
Ein Beschleunigungs-Sensor, welches die Lage des Roboters feststellen kann, wie bei mobilen Geräten um den Bildschirm zu drehen



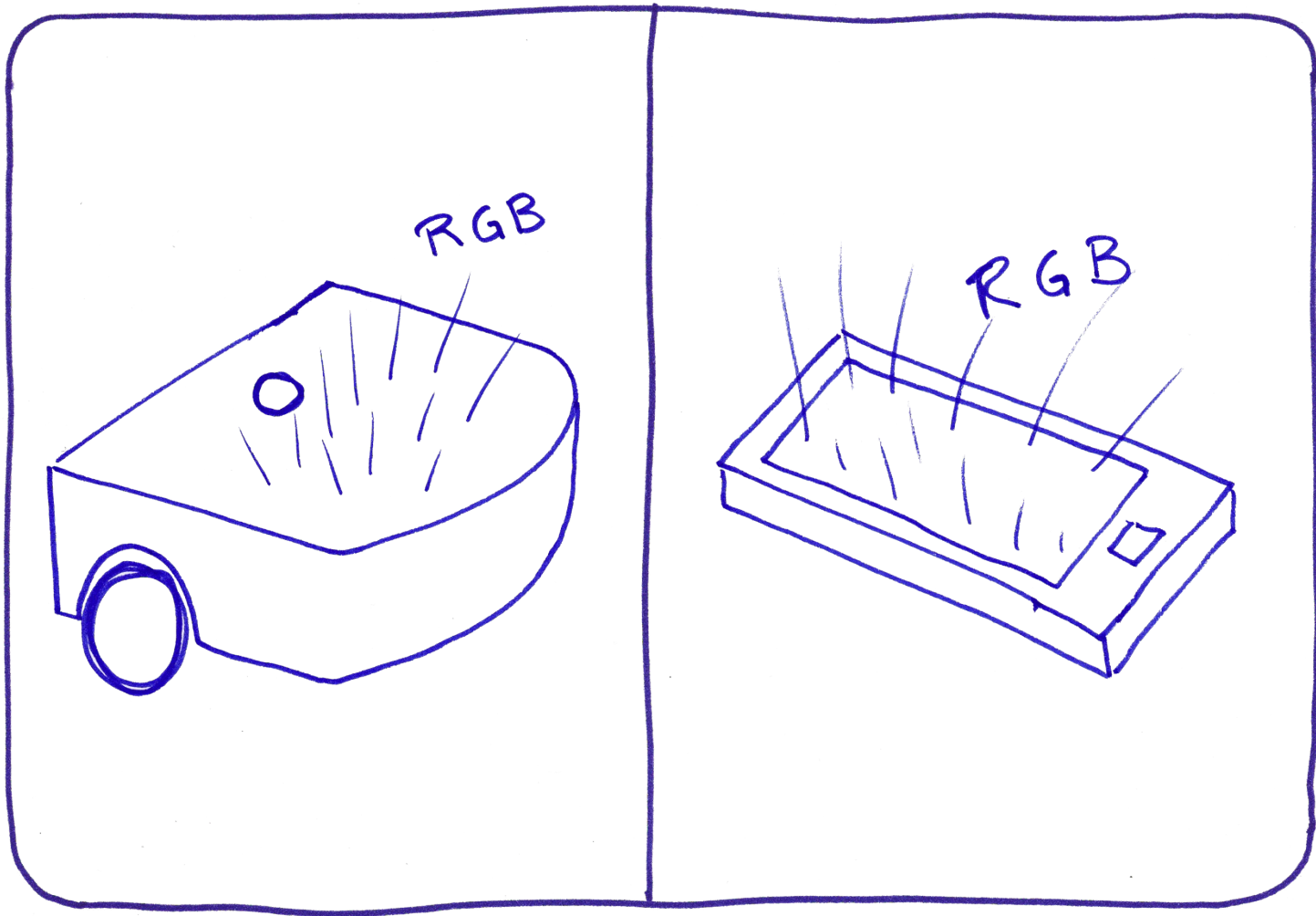
Der Beschleunigungs-Sensor kann auch Schläge erkennen wie bei Airbags in Autos



Ein Beschleunigungs-Sensor kann den freien Fall feststellen wie bei Laptops mit Fallschutz für Harddisks



Berührungsempfindliche Tasten wie bei Mobiltelefonen oder Tablettis



Beliebig einfärbbare Oberflächen wie bei
Bildschirmen

Fragen

