

Beste lezer,

Hierbij de nieuwe electronische Nieuwsbrief.
Veel leesplezier.

Agenda tot en met december 2012

1 sept	Maandelijkse bijeenkomst in De Dissel
6 okt	Open dag HCC!Robotica in de Dissel
3 nov	Roborama wedstrijden in de Dissel
1 dec	Maandelijkse bijeenkomst in de Dissel

Overige activiteiten

25 aug	Radiomarkt in Bad Benthem (D)
8 sept	RobotMC: Team building day in het Nayer Instituut
20 okt	RobotMC: Maandelijkse bijeenkomst in het Nayer Instituut
27 okt	HCC Verenigingsdag in Den Bosch
17 nov	RobotMC: Maandelijkse bijeenkomst in het Nayer Instituut
15 dec	RobotMC: Maandelijkse bijeenkomst in het Nayer Instituut

Bijeenkomst in Hengelo

In Augustus is onze bijeenkomst, ivm vakantie-sluiting van de Dissel in Hengelo.

Een 15-tal leden hebben zaterdag 4 aug (voor dag en dauw) koers gezet naar Hengelo. (wat te denken van Aloys, vertrokken om 6.15 uur !!!!)
Maar ondanks de afstand was de vermoeidheid van de afstand snel vergeten door de fantastische ontvangst van Wim.

Je kunt Hengelo eigenlijk beschouwen als een 'social meeting' met slechts een onderwerp van gesprek: robots, weinig tot geen "praktijk" maar heel veel "hoe het eigenlijk moet". Kortom zeer interessant (alleen bij thuiskomst vraag je je af hoe het nu eigenlijk zat, dus toch maar meer naar de bijeenkomst in september). Zeer gezellig, veel koffie, en een goede lunch. (ik hoorde zelfs iemand zeggen "waarom niet iedere maand in Hengelo ?"). Kortom ook dit keer weer zeer geslaagd. Wim bedankt!

hccrobotica.nl
groups.google.nl/group/hcc_robotmc

Robobits #58

**Eind september
hoopt Henk weer
een redelijke
hoeveelheid
kopie te hebben
voor de Robobits
#58.**

**Deadline kopie
zaterdag 22 sept.**

Opendag HCC!Robotica / Roborama wedstrijden

In tegenstelling tot vorig jaar zullen dit jaar de twee evenementen op verschillende dagen plaatsvinden. De voornaamste reden is dat vorig jaar de deelnemers aan de Roborama wedstrijden niet of nauwelijks aandacht konden besteden/deel konden nemen aan de "activiteiten" van de Opendag.

De Opendag HCC!Robotica zal dit jaar plaatsvinden op 6 oktober. De voorbereidingen voor deze dag zijn in volle gang. Verschillende clubs, die ook vorig jaar aanwezig waren, zullen ook dit jaar weer gevraagd worden om de dag op te komen luisteren. Er zal (veel) ruimte ingeruimd worden voor onze leden om aan de toeschouwers uitleg te geven over hun robots. Ook zullen de openbak, en verschillende platen (lijnvolg, maze solving) worden opgesteld om aan de toeschouwers te demonstreren waar wij mee bezig zijn. In een extra Nieuwsbrief (en op onze website) zal nadere info over deze dag bekend gemaakt worden.

De Roborama wedstrijden staan dit jaar gepland op 3 november. De algehele leiding is dit jaar in handen van Bert Ruben. Het programma voor die dag zal bekend gemaakt worden in de volgende Nieuwsbrief en op onze website.

De laatste jaren neemt het aantal deelnemers aan de Roborama wedstrijden af. Wij hopen dat daar dit jaar een halt aan wordt toegeroepen. Het moet toch mogelijk zijn uit de kern van de vaste leden 15 à 20 man te recrutereren!! U heeft nog 3 maanden om de robot wedstrijd klaar te maken.

Meedoen is belangrijker dan winnen.

HCC verenigingsdag

Zoals al eerder aangekondigd in Nieuwsbrief 14 organiseert HCC op 27 oktober a.s de Verenigingsdag in de Brabanthallen in Den Bosch.

Interessegroepen en Regio's zullen zich daar presenteren zodat leden wat dichtbij kunnen ervaren wat deze groepen en de mensen achter de schermen zoal doen en te bieden hebben. HCC!Robotica is ook van de partij.

Zet 27 oktober in je agenda, kom naar Den Bosch.

Kennisdeel Platform (KDP)

In de vorige Nieuwsbrief hebben wij al uitvoerig stilgestaan bij de tweede odometrie uitdaging – **Vierkant Rijden**.

Tijdens de bijeenkomst in juli waren er twee deelnemers die ingegaan waren op de uitdaging (Joep en Pim).

Opvallend was dat beiden gekozen hadden voor een verschillende aanpak:

- ⤴ Joep maakte gebruik van het zgn coördinaat-rijden, dus rijden vanaf coördinaat (0,0) via de de coördinaten (0,150), (150,150), (150,0) weer terug naar coördinaat (0,0).
- ⤴ Pim gebruikte de meer traditionele methode: start in coördinaat (0,0), in een rechte lijn rijden over 150 (cm), 90° draaien, etc., etc. totdat (hopelijk) de robot weer aankomt in coördinaat (0,0).

Met zijn aanpak behaalde Joep een verbluffende nauwkeurigheid.

Interessant was de discussie na afloop van de demonstraties: in hoeverre bepalen de mechanische eigenschappen van de robot (naast de gekozen methode) het resultaat van het Vierkant Rijden. Conclusie: heeft grote invloed. Opvallend was namelijk dat beide deelnemers beschikken over een compacte, kleine, goed uitgelijnde robot met prachtige stevige onderdelen.

Gezien het enthousiasme bij de aanwezigen voor het Vierkant Rijden is besloten dat in de september-bijeenkomst het Vierkant Rijden weer op de agenda staat, mede ook om de nog in ontwikkeling zijnde robots de mogelijkheid te bieden hun vorderingen te laten zien.



Dus: "LAAT MAAR ZIEN"