

Beste lezer,

Hierbij de nieuwe elektronische Nieuwsbrief.
Veel leesplezier.

1/2

Agenda tot en met mei 2011

5 maart	Geen bijeenkomst op 5 maart i.v.m. carnaval.
12 maart	Maandelijkse bijeenkomst Robotica_club in de Dissel
12 maart	Bijeenkomst fischertecnik club in Hoofddorp
12 maart	Radio hobbybeurs in Rosmalen
2 april	Maandelijkse bijeenkomst Robotica_club in de Dissel
7 mei	Maandelijkse bijeenkomst Robotica_club in de Dissel

Lezing over Kalman filter door Joep Suijs op 8 januari

De presentatie van de lezing (gehouden tijdens onze bijeenkomst in januari) is te vinden op de site van onze belgische vrienden (Robotmc).

Joep eindigde zijn presentatie met een demonstratie "Plaatsbepaling", waarin gebruik gemaakt wordt van het Kalman filter. Al met al indrukwekkend. Een van onze leden (Aloys) heeft het systeem in overleg met Joep al nagebouwd en bereikte al zeer bevredigende resultaten.

Omdat het voor veel leden (waaronder ik ook mezelf reken) het Kalman filter toch een moeilijke materie is (en blijft) willen wij in overleg met Joep proberen aan de hand van wat eenvoudige voorbeelden via een artikel in een van de volgende Robobits het gebruik van het Kalman filter nader te verduidelijken.

Verslag algemene ledenvergadering gehouden 5 februari 2011

Het verslag van de ALV kan worden gedownload vanaf onze website .

Bestuurswisseling

Henny, bedankt

Zeno, welkom

Henny heeft na 10 jaar zijn functie as Technisch Adviseur neergelegd.

Hij heeft ontzettend veel betekend voor de club. Denk alleen maar aan de ontwerpen van allerlei controllerbordjes in de begintijd van onze club en laatsleden nog het ontwerp van de Sumo-bot. Gelukkig gaat Henny de club niet verlaten, wij kunnen hem altijd nog om raad vragen.

Henny wordt opgevolgd door Zeno Otten. Zeno is 12 jaar coördinator geweest van de PC gg PE. Door de HCC bezuinigingen is deze groep opgeheven. Hij heeft nu wat meer tijd om onze bijeenkomsten te bezoeken. Gezien zijn "bestuurservaring" en zijn kennis van de Lego Mindstorm is het een welkome opvolger van Henny.

Demonstratie van Coen met zijn Micromouse "Kaasjager"

In de robotwereld bestaan er twee soorten maze-constructies:

- Een maze (doolhof) opgebouwd uit wandjes en
- Een maze bestaande uit een zwarte lijn op een witte ondergrond

HCC Robotica en Robotmc hebben gekozen voor de zwarte-lijn constructie omdat deze veel eenvoudiger is. Coen (Roos) doet al jaren mee met de Micromouse Contest in Birmingham (UK) en daar wordt gebruik gemaakt van een maze met wandjes. (zie www.micromouseonline.com \Contest\RobotTIC\ "Kaasjager"). Om een beetje warm te draaien voor de grote wedstrijd deze zomer heeft hij na de ALV een demonstratie gegeven met zijn "Kaasjager". De Kaasjager is met recht een micromouse. Hoe krijg je in een dergelijk klein ontwerp alles verwerkt ?? Voor Coen geen probleem !? en dan te bedenken dat na iedere wedstrijd er toch weer verbeteringen aangebracht worden. Voor de kenners onder ons, Coen gebruikt het zgn "Flooding algoritme" voor het bepalen van de snelste route.

Coen, bedankt en succes bij de volgende wedstrijd.

Eerste bijeenkomst "Kennis Deel Platform"

Na de ALV op 5 februari is een start gemaakt met het KDP (een initiatief van Bert gepresenteerd in Nieuwsbrief#5-2010). Zo'n 15 leden hebben deelgenomen aan deze eerste bijeenkomst. Uit de verschillende reacties van de aanwezigen bleek dat er duidelijk behoefte is een dergelijk platform. Een rondje langs de aanwezigen leverden o.a. de volgende "problemen" op: PID regeling, aansturing motortjes met PWM, I2C, dataloggen en analyse (telemetrie), bluetooth, aansturen grafisch display. Interessant was dat er tijdens de bijeenkomst gelijk al gereageerd werd op de problemen met het aandragen van oplossingen. Bij een van de aanwezigen leidde dit tot de uitspraak: Laat dat nu maar eens zien. Dit wordt de slagzin van het "Platform". De volgende bijeenkomst zal door een van de aanwezigen met de nodige kennis nader worden ingegaan op het probleem "het aansturen van motortjes met PWM".

Wij houden u op de hoogte.

Robotvoetbal, het vervolg ...

Er is weer een nieuw artikel verschenen van het Robotvoetbal project. Na de introductie kan er nu begonnen worden met installeren van Microsoft Robotics Development Studio. Door stap voor stap dit document te volgen installeer je Microsoft Visual Studio (nodig voor het compileren van de voetbal voorbeelden), MRDS zelf en de voetbal simulator voorbeelden. Er wordt ook met een paar voorbeelden uitgelegd hoe je met de simulator kunt spelen. De Installatie duurt slechts een uur, is getest door Ed, Bert en Zeno, dus ik raad iedereen aan het eens te proberen.

Later deze maand komt het artikel hoe je met de Visual Programming Language omgeving moet werken en je Mindstorms Robot via een joystick bestuurt. Beide artikelen verschijnen ook in Robobits 52.

Ondertussen is Bert bezig om de beeldherkenning van de bal en de robots te programmeren dus daar zullen we op termijn ook over schrijven.