VRoboT
Verein Robotik-Talente

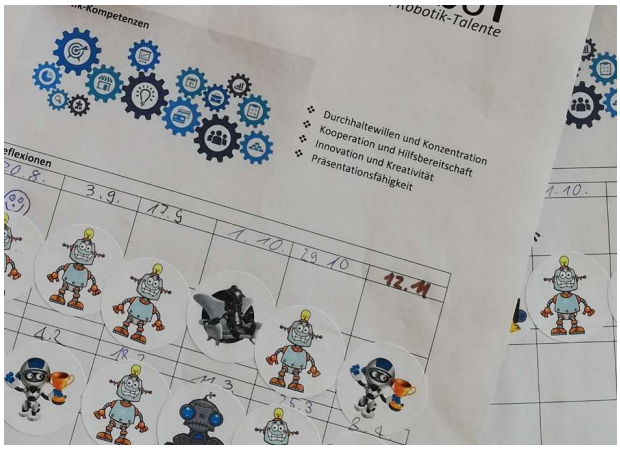
Jahresbericht des Präsidenten 2022

Mit der Durchführung der GV im Mai 2022 finden wir wieder zum normalen GV-Turnus zurück. Der Vorstand tagte zweimal, um zurück und nach vorne zu schauen und die Statuten zu revidieren.
Die ungewissen Umstände bezüglich der Corona-Massnahmen der letzten zwei Jahre und knapper Leiterressourcen mit dementsprechend sehr zurückhaltenden Werbeeinsatz führten zu weiterem Mitgliederschwund. Nichtsdestotrotz konnten die wenigen VRoboT-Kids umso mehr in dieser kleinen Gruppe profitieren und spannende Projekte und Events erleben und sich technisch stark weiterentwickeln:

Projekte und Events von Oktober 21 bis Mai 22

Training-Feedbacks
Seit diesem Schuljahr geben die Coachs den VRoboT-Kids ein Feedback zum Einsatz während dem Training und vergeben am Schluss passende Kleber entsprechend den VRoboT-Kompetenzen:

- Durchhaltewillen und Konzentration
- Kooperation und Hilfsbereitschaft
- Innovation und Kreativität
- Präsentationsfähigkeit



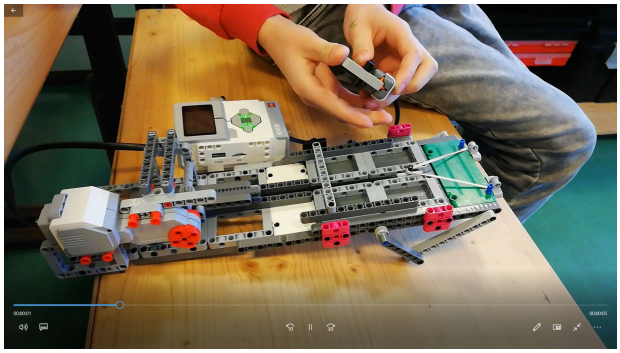
SumoBot 2021
In den Trainings im Oktober und November wurde wie üblich an SumoBot-Konstruktionen und – Programmen getüftelt und gefeilt, um am SumoBot-Wettkampf, welcher von Flobotik organisiert wird, anzutreten. Ein VRoboT-Team schaffte es am 8. Dezember 2021 bis in die K.O.-Runden.





VRoboT
Verein Robotik-Talente

Zeit und Raum für individuelle Projekte
In den Wintermonaten entstanden individuelle Projekte wie diese Kanone, welche sich bis heute in immer besseren Versionen weiterentwickelt …



Hardware zum Anfassen
Linard brachte Hardware mit und führte die Kids in das Gebiet der PC-Grundlagen und Speichertechnik ein.

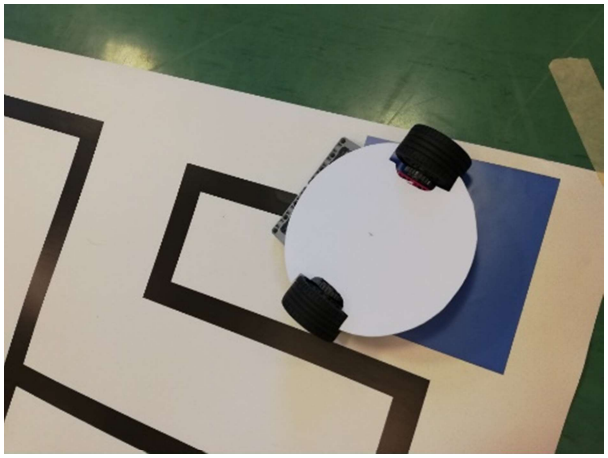


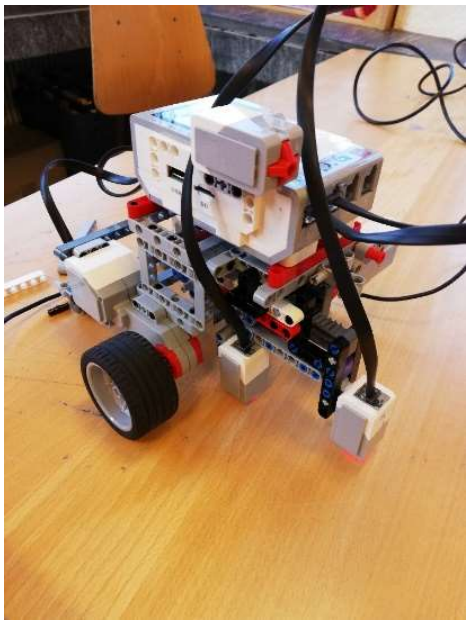




VRoboT
Verein Robotik-Talente

Forschungsprojekt – Linienfolger
Das Folgen einer Linie ist sozusagen **DIE** Roboter-Kompetenz schlechthin. Seit ich mit Schülerinnen und Schülern an Wettkämpfen teilnehme sorgt das Linienfahren für die grössten Anstrengungen und Herausforderung für die Software, den Durchhaltewillen und auch für die Konstruktion des Roboters. Während mehreren Trainings forschte VRoboT zu diesem anspruchsvollen Thema. Mit verschiedenen Modellen konnten wir wichtige Erkenntnisse zur optimalen Lage des Sensors gewinnen und mehrstufige Linienfahrprogramme entwickeln und vergleichen.





Im Mai 2022, Marc Thoma