

Voittajat

- Turun **FAILIX-LINTU** voitti kauneuskilpailun
- Tampereen **O10** voitti nopeimman robotin sarjan

- 1) Helsinki - URPOBOTTI
Tela putosi, hyvä yritys.
- 2) Tampere - O10
1 kierros, 38,7 sekuntia
- 3) Tampere - O10:FPV
1 kierros, 67 sekuntia
- 4) Helsinki - URPOBOTTI: manuaaliohjaus
1 kosketus.
Keskeytys, hyvä yritys
- 5) Turku - Failx-lintu
1 kosketus
1. kosketus
- 6) Helsinki - WireBot
1 kosketus
2. kosketus
3. kosketus
4. kosketus
5.kosketus
1 kierros, 105 sekuntia.
- 7) Helsinki - URPOBOTTI: manuaaliohjaus
1 kosketus
DNF
- 8) Tampere - O10: manuaaliohjaus
1 kierros 25 sekuntia

Wirebot:

10-vuotias langanseuraaja.
optimoitu isommalle radalle.
Seuraa lankaa 32kHz:n virtapulssin avulla.

O10:

Digitaalisesti kauko-ohjattu
- sekunnin latenssi
Koteloitu eväslaatikkoon: vesitiivis
Kumirenkaat, tulostetut eivät pidä yhtä hyvin
Softa
-Ardu ohjaa ympäripyöriä servoja, RasPi antaa ohjeavot.
-WLANin yli halutut nopeudet

Failix-lintu

2 viikkoa sitten tiistaina alkoi rakentaminen.
Maavaraa kasvatettiin vikana iltana
Ruuvit lisättiin pidon saamiseksi

URPOBOTTI

Ajateltiin, että tankkirunko on ihan paras
Mutta vaihteisto oli huono
Saksasta tilattiin uusi, mutta siinä oli haasteensa
Seuraavassa oli vääränlainen akseli, hakkerinnin jälkeen kuitenkin liikkui.
Nopeus mitataan back-EMFlä
WLAN-tukari ohjaimena