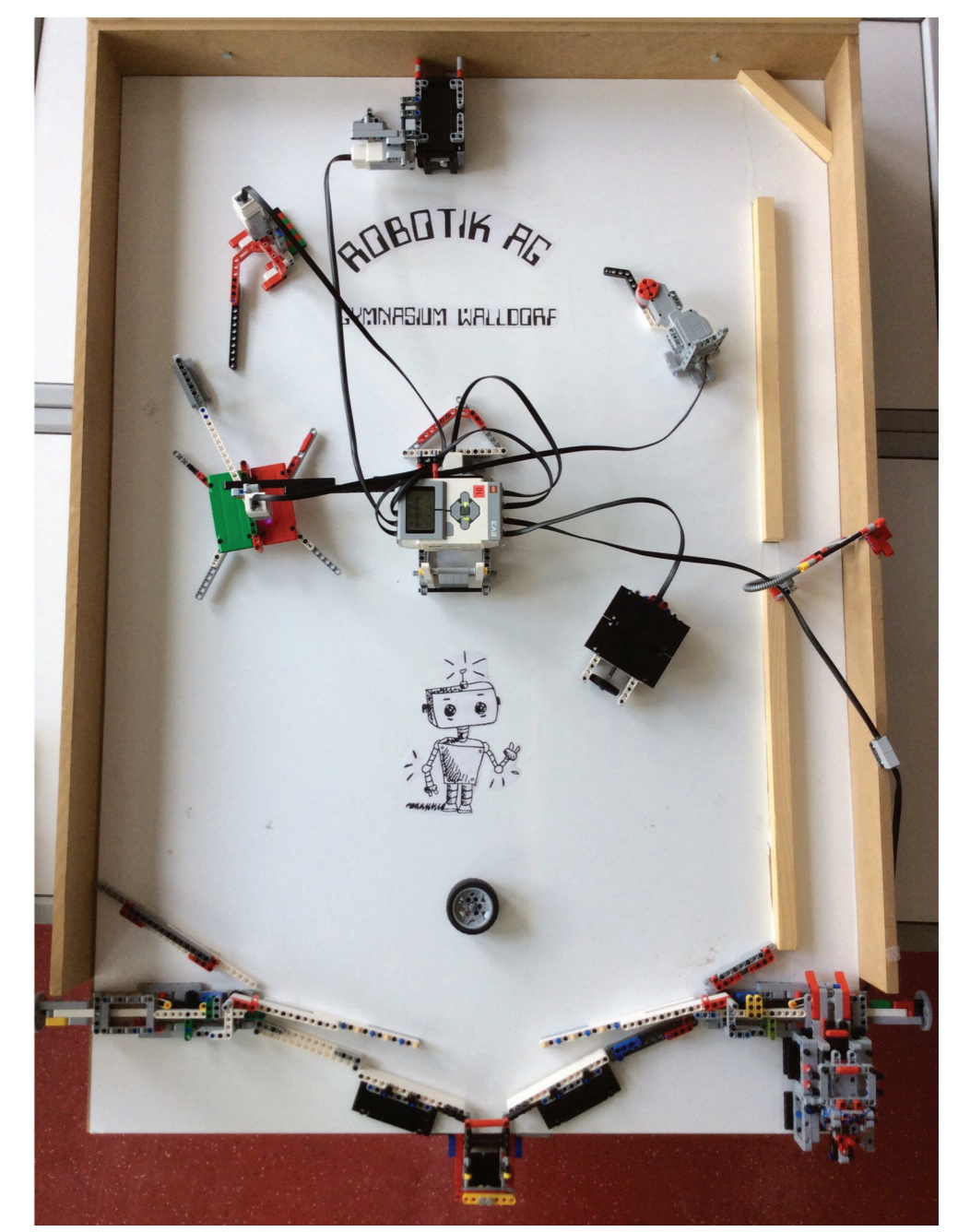
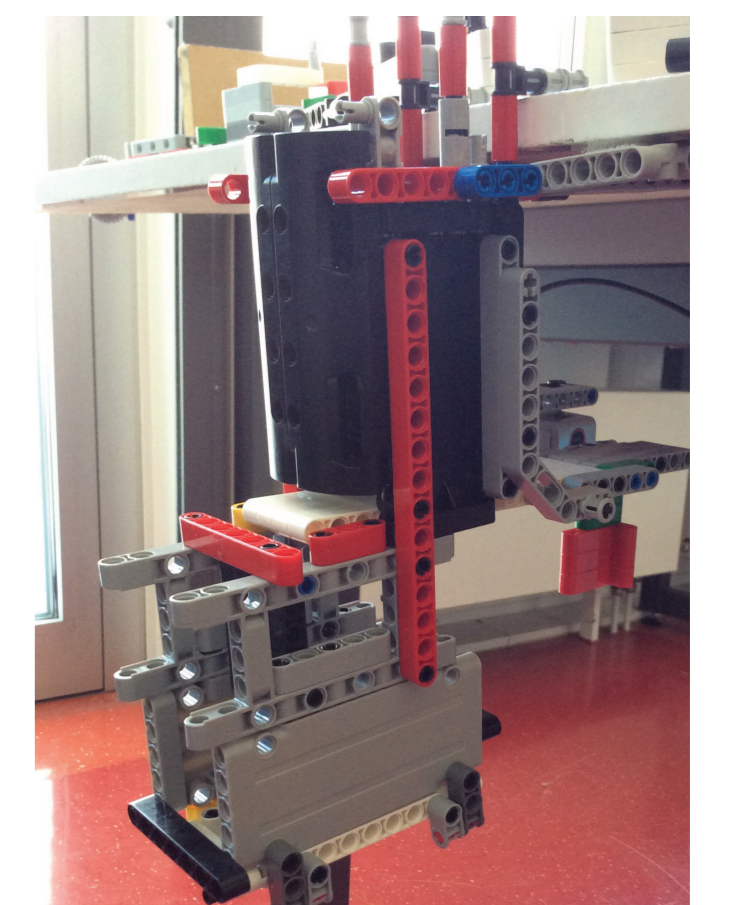
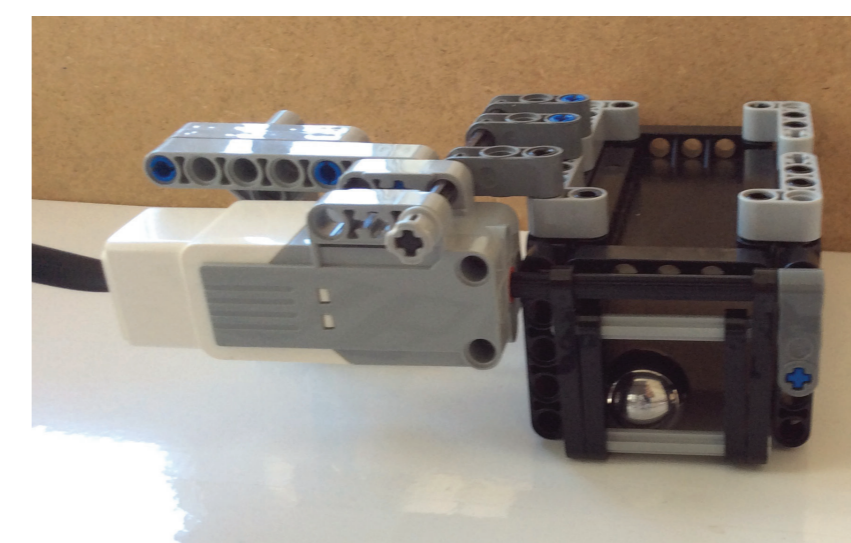
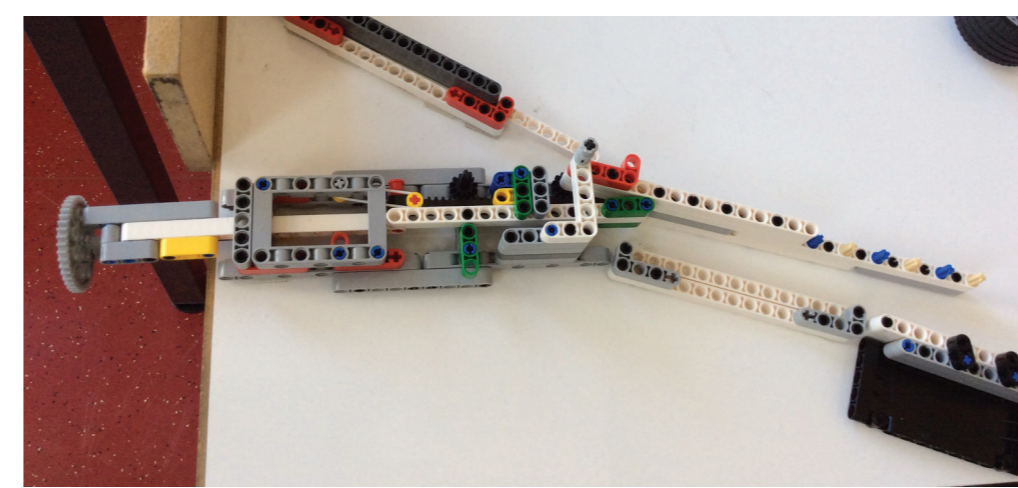
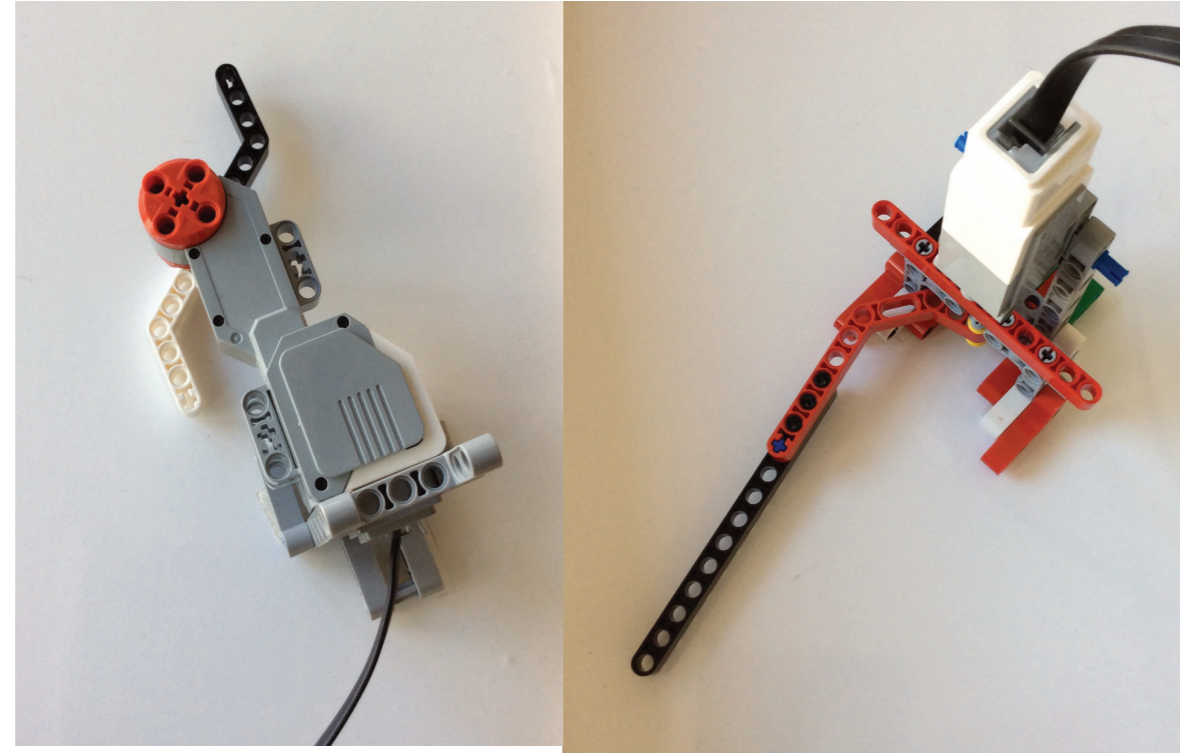
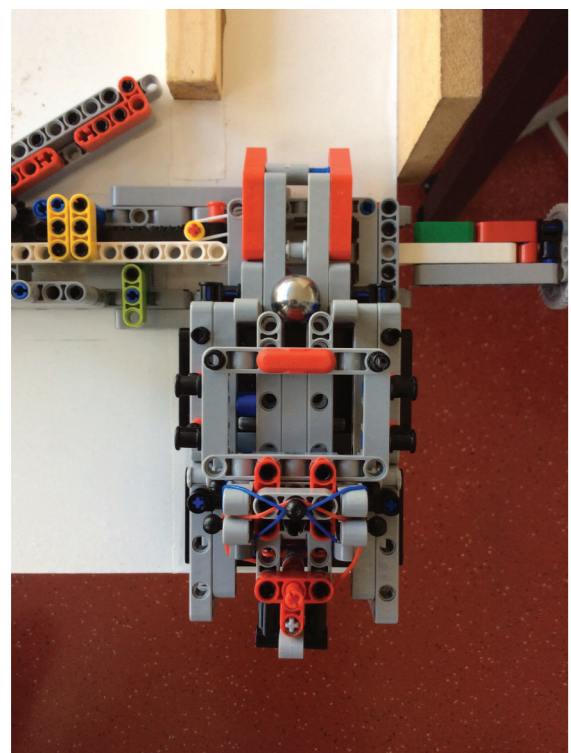


# Robotik-Flipperautomat

Joshua Lamour, Felix Machts, Isabell Pfeiffer



## Konstruktionen



Katapultstart:

Wischer:

Schlagarme:

Tresor für 2. Ball:

Game Over:

Abschuss der Kugel durch Spieler

Beschleunigung und Umlenkung der Kugel

Spieler betätigt sie, um das „Game Over“ zu verhindern

Öffnet sich automatisch nach 3 Treffern der Ultraschall-Klappe

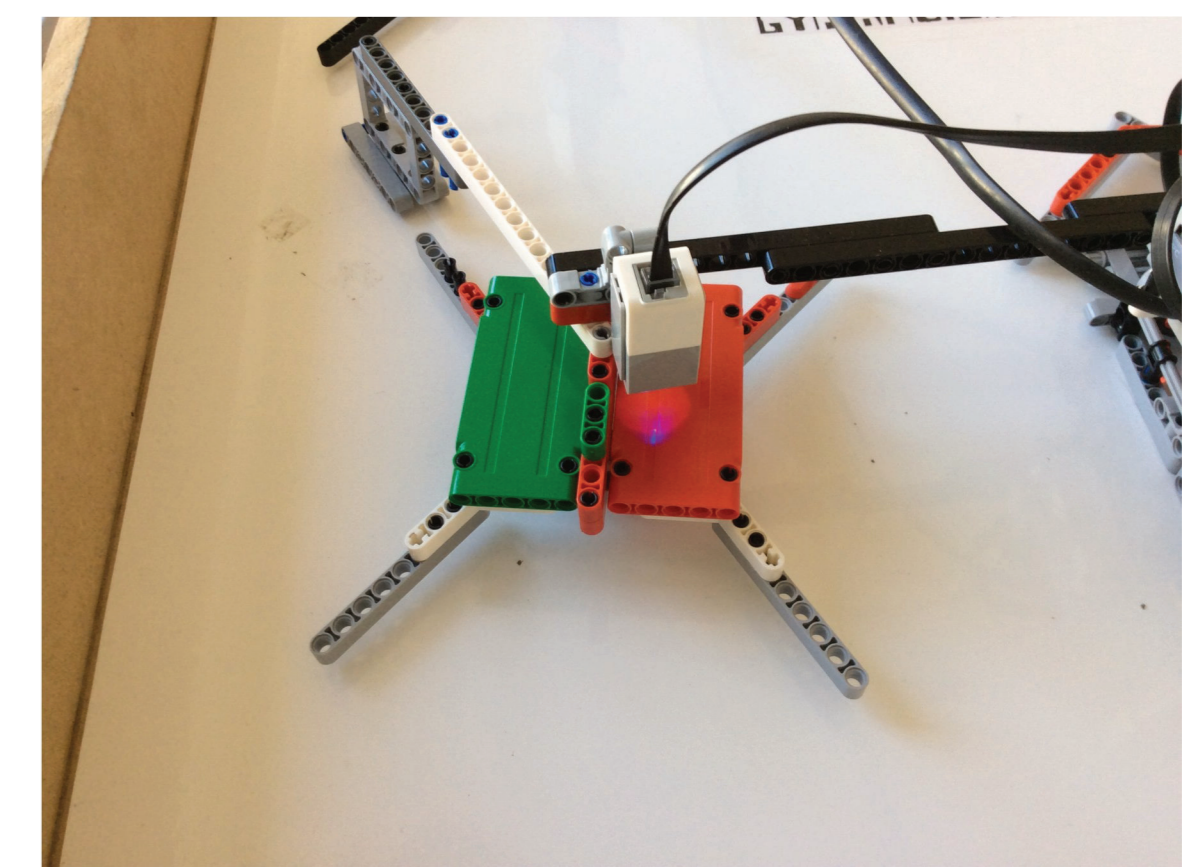
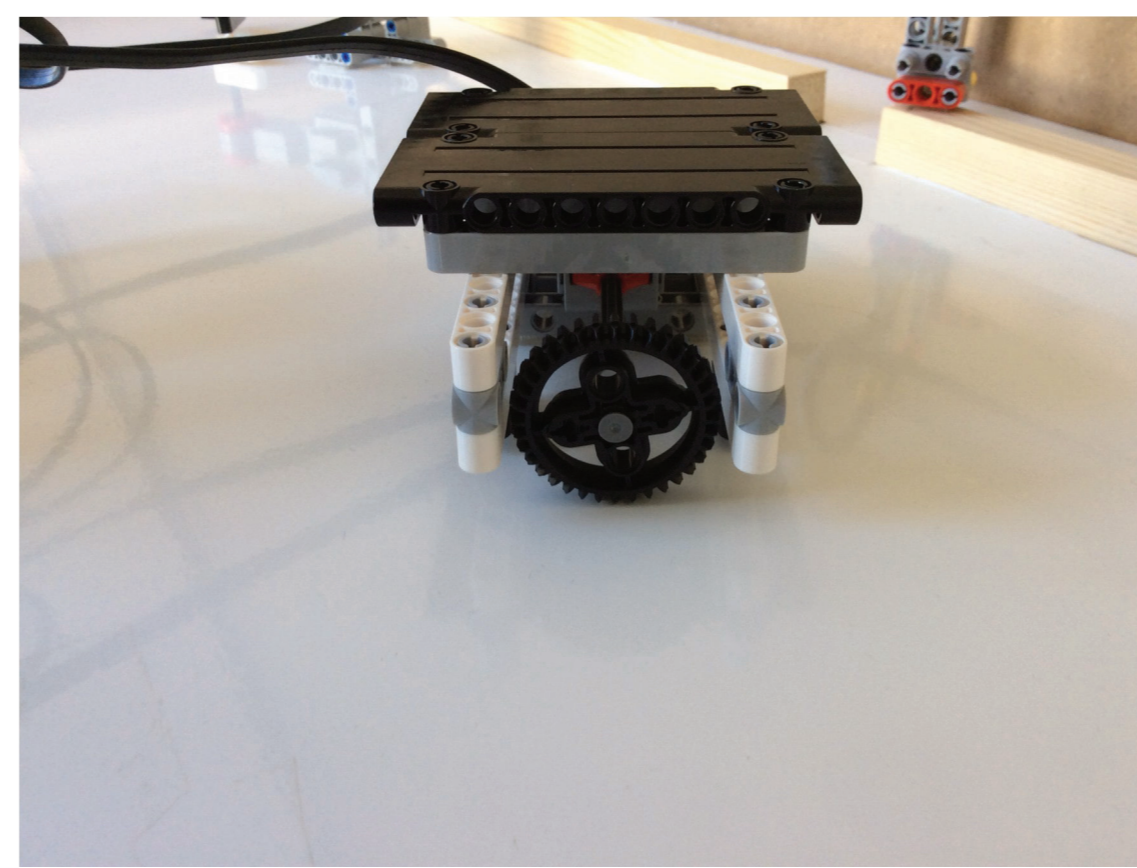
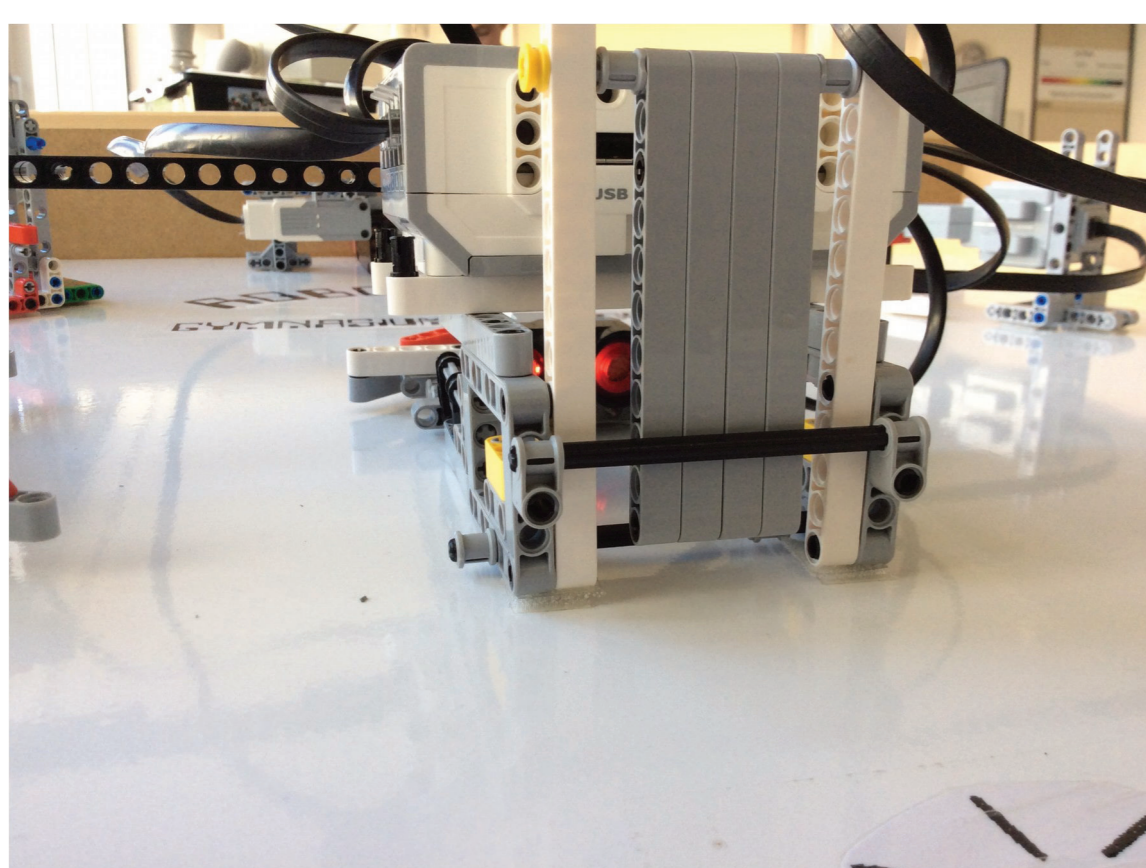
Ball löst Wippe und damit Farb-Sensor aus

## Wertung

Klappe mit Ultraschall-Sensor

Prellbock mit Berührungs-Sensor

Drehrad mit Farb-Sensor



Pro Treffer: 10 Punkte  
Nach 3 Treffern: 2. Ball im Spiel

Jeder Treffer wechselt die Zeitpunkte: 1 P/sec ↔ 2 P/sec

Pro Farbwechsel: 1 Punkt

## Programmierung

