

LM-EV3-NS-OS-UART-BS-EP



LM-EV3-NS-OS-UART-BS-EP

= Lego Mindstorms EV3 Ninjabot Operating System(ish)
~~LEGO~~ UART Bus Sensors Extension Pack

- Erstmal nur Port 1 und 2
- Am Beispiel EV3 Farbsensors



LM-EV3-NS-OS-UART-BS-EP

- **Der Plan:**

- ✓ Bisherige Implementierung der Sensoren prüfen
- ✓ I²C UART Protokoll nachvollziehen
- ✓ Dokumentationen und Schaltpläne der Sensoren durchsehen
- ✓ (Implementierung in anderen Umgebungen ansehen)
- ✓ I²C UART Protokoll in Ninjastorms implementieren
 - (mind.) einen weiteren Sensor zum Kernel hinzufügen



LM-EV3-NS-OS-UART-BS-EP

- **Aktuelle Probleme:**

- Touchsensor funktioniert nicht (Problem mit Initialisierung der Pins oder der Interpretation der Daten?)
- Bisher kein Datenaustausch mit Sensoren möglich (fehlerhafter Code, fehlende Initialisierung oder fehlendes Protokoll?)
- Port 3 und 4 funktionieren anders → in der Praxis erstmal nur Port 2 verwendbar



LM-EV3-NS-OS-UART-BS-EP

- **Weiteres Vorgehen:**
 - Debugging. Sehr viel Debugging.
 - Code ansehen, der andere Sensoren simuliert (z.B. per Arduino)

