

## Erster Schuss

Video leider nicht verfügbar - bzw. flash-Player benötigt.

---

Der Roboter ist an der Wand befestigt und schießt zum ersten Mal einen Ball weg.

Nach oben

## linke Hüfte - Prototyp

Video leider nicht verfügbar.

Nach oben

---

Hier sieht man den Prototyp der linken Hüfte in Bewegung. Das Gelenk, welches aus einem Gummipuffer besteht, wird von 3 unabhängigen Servomotoren die am Bein angreifen, bewegt.

## Prototyp der Kühlung

Video leider nicht verfügbar.

Nach oben

---

In diesem Video sieht man eine Infrarotaufnahme zweier Servomotoren, die mit einem fiktiven Lastprofil ein gesamtes Spiel absolvieren. Das Video läuft in 25-facher Geschwindigkeit ab. Links ist ein Prototyp des verdunstungsgekühlten Servomotors zu sehen. Rechts daneben ist ein serienmäßiger MX-106 zu sehen, der mit demselben Lastprofil wie der Servo links im Video beansprucht wird. Die Abtriebswelle beider Motoren ist blockiert, damit die gesamte elektrische Energie in Wärme umgesetzt wird.

Das Lastprofil sieht wie folgt aus: in jeder Halbzeit werden die Motoren 9 s lang mit 3,3 A beaufschlagt, danach folgen 21 s Pause bei 100 mA. Der Serien-Servo rechts im Bild fiel innerhalb der 2. Halbzeit aus.