

Durch den gegnerischen Roboter sieht der Roboter am Ball den eigenen Spieler nicht. Der Roboter außerhalb des Sichtbereichs kann das Signal geben einen Pass nach vorne zu spielen, ihm in den Lauf.

Torwart steht falschherum

Hintermann

Leo

----------------------------------------------

Projektbeschreibung 23-Audio-Kommunikation

Datum: 20.12.2023

Name: Manuel Heß

Version: 1.2

----------------------------------------------

Stage 1: 23-Audio-Kommunikation

- Projekt nennen:

Die Kommunikation zwischen den Robotern zu verbessern, in dem Binäre Audio-Kommunikation eingesetzt wird,

welche keine Bandbreite verbraucht.

- Stand der Dinge (Wo setze ich an?):

Im Branch 74-feature-beepcomms ist bereits die funktion des Beepen und hinterlegt. Ich durchsuche den Branch nach nützlichem Code

--> Roboter können Töne abgeben, jetzt muss der Ton koordiniert werden

- Ausblick auf das Projekt (Was ist zu tun?):

- Technische Anforderungen (Was brauche ich an Technik / Algorithmik / Funktionalität?):

1. Roboter müssen Töne abgeben können

2. Roboter müssen Töne aufnehmen können

- Was muss ich technisch dafür anfassen?

Ich muss Töne mit verschiedenen Frequenzen und Abspieldauer erstellen/aufnehmen

- Wie plane ich das ganze umzusetzen?

Ich nehme mit meinem Handy die Töne, welche ... erzeugt wurden, auf. Die Aufgenommenen Töne spiele ich dem NAO vor

- Abschluss-Betonung: Was setze ich im ersten Teil des Projekts um?

- Aufnehmen von Tönen

- Verschiedenen Tönen verschiedene Aussagen hinterlegen

- Töne dem NAO vorspielen