Projekt – CRO

Embedded Systems I - WS19/20

## Ziele:

* **Roboter kann ferngesteuert werden über TCP/IP**

Der Raspberry implementiert einen Server. Auf dem PC ist der Client, der mit dem Server kommuniziert.

* **Es werden design patterns verwendet (Singleton, eventuell auch andere)**

Einige Klassen sind als Singleton implementiert, damit nur eine Instanz existiert.

Die Steuerung des Raspberry PI basiert auf dem State Pattern. Jede „Aktion“ des Roboters ist einem State zugeordnet.

* **GUI**

Mithilfe der GUI kann man über die TCP/IP Kommunikation mit dem Raspberry PI bzw. mit dem Server aufgebaut werden. Beim Betätigen der GUI werden Befehle an den Server geschickt. Jeder Befehl entspricht einem State, der dann ausgeführt.