Justification traffic\_control

# What is the problem that you wanted to solve, and the goal?

Mijn uiteindelijke doel is om behaviour trees in combinatie van de robot navigatie te kunnen gebruiken. Denk aan acties zoals “batterij leeg ga terug” en “actie voltooid ga naar de volgende locatie”. Hiervoor moet ik eerst onderzoeken hoe ik behaviour trees goed toe kan passen en gebruiken in combinate met ROS.

Aan het eind van deze opdracht wil ik een onderzoek hebben hoe behaviortrees goed toegepast kunnen worden.

# Which questions needed answering to solve the problem? How did you get these answered?

Wat zijn behaviour trees? - eerder beantwoord door de ping pong opdracht

Hoe werkt de behaviour trees cpp library? - Tutorials lezen en verwerken in deze opdracht.

Wat werkt beter? Een

# What did you do to solve the problem? And why in that way?

Verg

Vervolgens heb ik de traffic\_control opdracht gemaakt. Dit heb ik gedaan door eerst een ontwerp te maken in het programma “groot”.

Twee verschillende designs gemaakt en daar een advies uit gevormd.

# How did you validate the solution?

Designs, pocs en feedback gevraagd over de traffic\_control opdracht.

# What sources did you use?

https://www.behaviortree.dev/tutorials\_summary/

Koen Koedam voor tips

https://github.com/BehaviorTree/BehaviorTree.CPP

feedback Peter Dingemans

# Did you solve the problem/reached the goal. Why do you think so?

Yes, I think I learned more about BTs. I have come to the conclusion that they are not as easy to use as they claim for robotics. I can imagine they are usefull for AI. For example: See player? Follow player.