



TECHNISCHE
UNIVERSITÄT
DRESDEN

Fakultät Mathematik und Naturwissenschaften

SCRUM

Cherno Alpha

Friedrich Zahn

Dresden, 23.3.2015



DRESDEN
concept
Erleben des
Wissenschafts
und Kultur

01 Aktueller Stand

Software:

- Code erfolgreich zusammengeführt
- Speicherdesign an Roboterhardware angepasst

Hardware:

- Bewegung und Scan funktionieren recht zuverlässig
- Auch längere Bewegungsabläufe (20+ Knoten) problemlos möglich

02 Tagesziele

- Scanzuverlässigkeit verbessern
- Bewegungsgeschwindigkeit erhöhen
- Abschlussberichte erstellen

03 Probleme

- Roboterverhalten und -zuverlässigkeit von Batteriestand und Umgebung abhängig
- Codestruktur hat unter Zusammenführung gelitten, verringerte Les- und wartbarkeit (1200+ Zeilen)