

SCRUM - TAG 4

Team 29: Cherno Alpha Friedrich Zahn David Tucholski Thomas Adlmaier Sebastian Schmidt





01 Aktueller Stand

Roboterteam:

- Einige Bewegungsfunktionen fertiggestellt
- Roboter kann zuverlässig einer Linie (einem Klebestreifen) folgen

Algorithmusteam:

- Datenstruktur fertiggestellt
- Einige Hilfstools erstellt



02 Tagesziele

Roboterteam:

- Kalibrierungsfunktionen für Lichtsensor und Motor
- Funktion zum Knoten erkunden schreiben

Algorithmusteam:

• Wegfindungsalgorithmus schreiben



03 Probleme

Roboterteam

- Ausgabe nach Knotenerkundung
- Verschiedene Lichtsignale zuverlässig unterscheiden

Algorithmusteam:

• Debugging und Code-Optimierung