



SCRUM - TAG 3

Team 29: Cherno Alpha

Friedrich Zahn

David Tucholski

Thomas Adlmaier

Sebastian Schmidt

Dresden, 18.3.2015



01 Aktueller Stand

- Schnittstellen zwischen Simulation und Hardware geklärt
- Motoren und Sensoren des Roboters lassen sich ansprechen
- Simulation stärker an Realität ausgerichtet

02 Tagesziele

- Gezielte Bewegung des Roboters und Knotenscan
- Entwurf des Algorithmus entsprechend Spezifikationen der Aufgabenstellung und Anpassung der Datenstruktur
- Erste Zusammenführung von Roboter- und Simulationscode

03 Probleme

- Aufgabenstellung stellt sehr spezifische Anforderungen und Optimierungserwartungen an Algorithmus
- Roboterhardware reagiert z.T. nicht erwartungsgemäß (Anfahr- und Abbremsverhalten)
- Software und toolchains beanspruchen weiterhin viel Zeit, die nicht für eigentliche Aufgabe genutzt werden kann