

Scripte:

Script 1: meas_P2P

- Fahre zu Punkt. Punkte aus Liste von createRoute
- Start Messvorgang.
- Warte bis Messung fertig. Speicher: rssi, sector, distance
- Fahre zu nächstem Punkt.
- Checke Akkustand
- Wenn Akkustand < Schwellwert
- Fahre zu Startpunkt danach zur Ladestation
- Wenn Akkustand = 100%
- Fahre zu letztem Punkt und fahre fort.
-

To-Do: - Liste mit Startpunkten für zusammenhängende Arrays.
- Zusätzlich speichern der Mobile-Information
- Reset der Consumables

Script 2: createRoute

- set (x_1, x_2, d_x, y_1, y_2, d_y) 4 Eckpunkte + Abstand
- set North slobes;
- set East slobes;
- speicher Orientierung (n=0; s=1; e=2; w=3)

To-Do: - Startpunkte-Liste setzen
- Optimierung (viele Loops)

Script 3: meas_sweep

- Setze Mobile-Sector
- Sweep durch 64 Station-Sector
- Warte bis Messung fertig Speicher: rssi, sector, distance
- Nächster Sector
-

To-Do: - Zeit bis Speichern der Information
- Rotation des Robos auf der Stelle.

Script 4: meas_fast_interpolation

- Problem: Robo fährt nicht konstant.
- Beschleunigungs- und Bremsweg auch nicht konstant.

Results:

Messung: 07.02.19

- $x_1 = 24600$; $x_2 = 25800$; $d_x = 100$
- $y_1 = 26000$; $y_2 = 29000$; $d_y = 100$
- Runtime: 13:20h von 16:25 – 05:30 Uhr
- 1568 Messpunkte > ca. 400 Raumpunkte

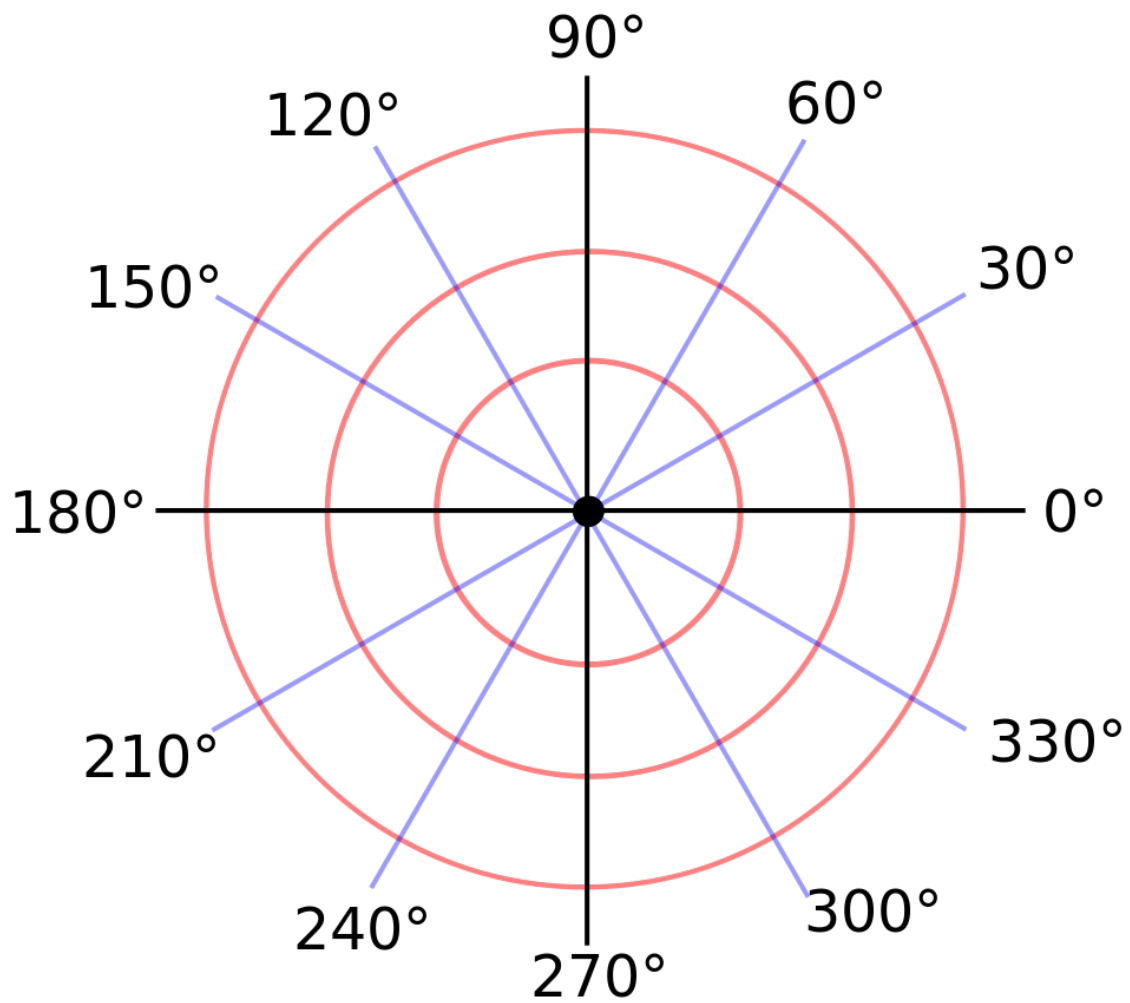
Messung: 14.02.19

- 64 – Mobile-Sektoren
- 64 – Station-Sektoren
- Runtime: 16.81h
- 4096 Messpunkte

Fragen:

- Auswertung mit Polarkoordinaten:

$\theta = [-26.6 \ -19 \ -11.4 \ -3.8 \ 3.8 \ 11.4 \ 19 \ 26.6]$



- Script_sweep
- Aufbau 1m hoch