

## Hardwarepraktikum - Miniprojekt „Service Roboter“

### Planungsbericht

#### Ziel:

Der Roboter soll in möglichst kurzer Zeit den Parcours ablaufen. Dabei soll er Hindernissen ausweichen in einem möglichst engen Radius und direkt hinter dem Hindernis wieder auf der Linie weiterfahren. Bei jedem Hindernis soll dabei mit Hilfe eines Sensors die Farbe des Hindernisses an einen Rechner zurückgegeben werden. Die Farbe soll dabei möglichst richtig erkannt werden.

#### Schritte:

1. Ein stabiler Roboter muss konstruiert werden, der in der Lage ist sich fortzubewegen und die an ihm angebrachten Sensoren zu nutzen.
2. Funktionalität der Sensoren und Motorik des Roboters testen und in die Lejos Api einarbeiten.
3. Aufgabenstellung in Teilschritte zerlegen und bearbeiten.
4. Teilstücke zusammenfügen und testen.

#### Arbeitsverteilung:

Bau des Roboters	Jan, Kristof, Lucas
Konfigurieren von LeJos	Pit
Testen der verbauten Hardware	Kristof
Motorik, Sensoren	alle