Skript Abschlusspräsentation

Begrüßung Youtube link

[Teamkamera]

Überraschung 4 Sensorgruppen

Erklärung Ablauf (Simulation, RoboNova, Fazit, Hätte Hätte Fahradkette)

[Kameraübersicht]

Erklären was kann man wo sehen

[Handheld]

Wieso nicht am Menschen, Sensorik zeigen erklären ausgefallene LEDs

<Start Server>

<Start Simulation>

[Handheld und Simulation]

Simulation Mensch und Roboter zeigen

Erste Fehler aufzeigen (Sensor der Wandert, ausgefallene LEDS)

[Handheld]

Robonova Bewegung zeigen

[Vortrags cam]

Fazit:

Haben wir erreicht was wir erreichen wollten?

(Lernerfahrung, Konzept bewiesen, Schwächen und Probleme aufgezeigt)

Was würden wir jemanden empfehlen der sich an dasselbe ran wagt.

(Andere Sensoren die mehr als 2 Achsen darstellen können,

Andere Verarbeitung der Daten,

Weniger Kabel = besser,

Mehr auf fertige Lösungen zurückgreifen, um Zeit zu sparen)